

操作マニュアル

ディジタル温度調節計 <マイクロコントローラX>

形式:PXG



富士電機株式会社 CNO. 1411c

最初にお読みください(安全上のご注意)

ご使用の前に「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しく お使いください。ここに示した注意事項は安全に関する重要 な内容を記載していますので、必ず守ってください。 安全注意事項のランクを「警告」と「安全」に区分してあり

≜	誤った取扱をしたときに、死亡または重傷を負う可能 性があるもの。
企注意	誤った取扱をしたときに、使用者が障害を負ったり物 的損害の可能性があるもの。

⚠ 警告

ます。

設置および配線について

●本機器は以下の条件に設置されることを意図しています。

周囲温度	-10 ~ 50 °C	
周囲湿度	90%RH 以下(結露ない	こと)
設置カテゴリー	Π	— IEC1010-1 による
汚染度	2	- ILUIUIU-I 1643

●温度センサーと下表に示す電圧値になる、もしくは発生させる場所との間には、下表に示す沿面距離、および空間距離を確保してください。

これらが確保できない場合は、EN61010の安全承認が無効になる恐れがあります。

使用電圧、または発生電圧 [Vrms または Vdc]	空間距離(mm)	沿面距離(mm)
最高 50	0.2	1.2
最高 100	0.2	1.4
最高 150	0.5	1.6
最高 300	1.5	3.0
300以上	当社販売店にご相	談ください。

●上記において、50Vdc を超える (危険電圧と呼びます) 場合、本機器の全端子とアースとの間に基本絶縁が、警報出力には補助絶縁が、必要です。

尚、本機器の絶縁クラスは以下の通りです。設置に先立ち、 本機器の絶縁クラスがご使用要求を満足していることを必 ずご確認ください。

■ PXG-5/9

---は基本絶縁 - - - は非絶縁 ---は機能絶縁

雷源	内部回路
-5 //31	測定值入力
制御出力 1 (リレー接点) または	パルブ開度フィードバック入力 補助アナログ入力(リモートSV) ヒーター電流検出器入力
電動バルブ OPEN 出力	制御出力 1 (SSR 駆動、電流、電圧)
 制御出力 2(リレー接点)	
前側田ガ2(サレー接点) または 電動バルブ CLOSE 出力	制御出力2(SSR駆動、電流、電圧) または補助アナログ出力(転送出力) または発信器電源
ディジタル出力 1	ディジタル入力 1~5
(リレー接点) ディジタル	ディジタル出力4、5
出力 1 ~ 3	(トランジスタ出力)
(リレー接点)	通信(RS485)

形式コード 9 桁目
 目の場合
 (DO1、2独立
 コモン)
 形式コード 9 桁目
 日 J 以外の場合
 (DO1 ~ 3 コモン共通)

■ PXG-4

---は基本絶縁 - - - は非絶縁 ---は機能絶縁

電	源	内部回路									
制御出力1(リレー接点)	測定値入力									
ま <i>†</i> 雷動バルブ	たは ODEN Hit	補助アナログ入力(リモートSV)									
単期ハルノ	OPEN 由力	ヒーター電流検出器入力									
制御出力2(リレー接点)	制御出力 1(SSR 駆動、電流、電圧)									
1	きは	制御出力 2(SSR 駆動、電流、電圧)									
電動バルブ(CLOSE 出力	または補助アナログ出力(転送出力)									
ディジタル 出力 1 (リレー接点)	ディジタル 出力 1 ~ 3	ディジタル入力 1~3									
ディジタル 出力 2 (リレー接点)	田ガー〜3	通信(RS485)									

- 形式コード9桁目・形式コード9桁目 = J 以外の場合 (DO1、2独立 (DO1~3コモ コモン) ン共通)
 - 本機器の故障や異常が重大な事故につながる恐れがある 場合には、外部に適切な保護回路を設置してください。
 - 本機器に電源スイッチ、ヒューズはついておりませんので、 必要な場合には別途設置してください。また、ヒューズは 主電源スイッチと本機器の間に位置するよう、配線してく ださい。

(主電源スイッチ:2極ブレーカ、ヒューズ定格:250V 1A)

- 電源配線は、600Vビニル絶縁電線と同等以上の性質を 持つ電線をご使用ください。
- 機器破損および故障防止のため、定格に合った電源電圧 を供給してください。
- 感電防止および機器故障防止のため、全ての配線が終了 するまで電源を ON にしないでください。
- 電源投入前に感電や機器の火災防止のために間隔が確保 されていることを必ず確認してください。

- 通電中は端子に触れないでください。感電、誤動作の恐れがあります。
- 本機器は絶対に分解したり、加工、改造、修理は行わないでください。異常動作、感電、火災の危険性があります。

保守について

- 本機器の着脱は電源をOFFにして行ってください。感電、 誤動作、故障の原因となります。
- 本機器を継続的、かつ安全にご使用頂くために、定期的 なメンテナンスをおすすめします。
- 本機器の搭載部品には寿命があるものや、経年変化する ものがあります。
- 付属品も含め、本体の保証期間は正常にご使用頂いた場合で] 年間です。

企注意

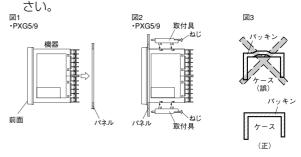
設置上の注意

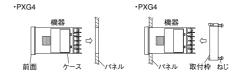
設置に際しては、次のような場所を避けるよう注意してください。

- 使用時に周囲温度が0~50℃の範囲を超える場所
- 使用時に周囲湿度が45~85%RHの範囲を超えるよう な場所
- ・ 温度変化が急で、結露するような場所
- 腐食性ガス(特に硫化ガス、アンモニア等)や、可燃性 ガスが発生する場所
- 本体に直接振動、衝撃が伝わるような場所
- 水、油、薬品、蒸気、湯気のかかる場所 (水に浸ったときは、漏電、火災の危険がありますので販 売店の点検を受けてください)
- 粉塵、塩分、鉄分の多い場所
- 誘導障害が大きく、静電気、磁気、ノイズが発生しやすい場所
- 直射日光のあたる場所
- 輻射熱などによる熱蓄積が生じるような場所

パネル取付上の注意

- PXG4形は付属の取付枠を後側より差込み、本体がパネルにしっかり固定されるまで取付枠を押し込んでください。 若干ガタが残る場合は 2 ケ所のネジを軽く締めてガタをなくしてください。(ネジを強く締め過ぎると取付枠がストッパより外れる恐れがありますのでご注意ください)
- 本機器の前面は NEMA-4X (IP66 相当) に準拠した防水構造ですが、機器とパネル間の防水については、添付のパッキンを使用して防水性を確保しますので下記要領にて取り付けをしてください。(間違った取り付けをしますと防水性を損なうことになります)
 - (1) 図1 に示すように、機器のケースにパッキンを取り 付けてからパネルに挿入してください
 - (2) 図 2 に示すように、機器の前面とパッキンおよびパネル間に隙間ができないように、取付具のネジを締め付けてください。この時、図 3 のようにパッキンのズレ、外れ等の変形がないことを確認してください。
- パネル強度が弱い場合、パッキンとパネルとの間に隙間が生じ防水性を損なうことがありますので、ご注意くだ





標準:垂直面取付け(水平姿勢取付) 傾斜取付け時は、最大傾斜角後ろ下り 30°



注意

- 放熱の妨げとならない様、本機の周辺をふさがないでください。
- 端子上部の通風孔をふさがないでください。
- PXG9 の場合、取付具は、本体中央の取付穴に装着してください。

結線上の注意

- 熱電対入力の場合は、所定の補償導線を、測温抵抗体の場合はリード線抵抗が小さく、3 線間の抵抗差のない線 材を使用してください。
- 入力信号線はノイズ誘導の影響を受けるため、電源ライン、負荷ラインから離してください。
- 入力信号線、出力信号線は互いに分離し、シールド線を で使用ください。
- 電源からのノイズが多い場合には、絶縁トランスを付加 し、ノイズフィルタを使用することを推奨します。 (例: TDK 製 ZMB22R5-11 ノイズフィルタ)

ノイズフィルタは、必ず接地されているパネル等に取り付け、ノイズフィルタ出力側と計器電源端子との配線は最短で行ってください。ノイズフィルタ出力側の配線にヒューズ、スイッチ等を取り付けることは、フィルタとしての効果が悪くなりますので行わないでください。

- 計器電源線は撚って結線すると効果的です。(撚りあわせのピッチが短いほど、ノイズに対して効果があります)
- ヒータ断線警報付きのものは、ヒータ電源と計器電源を 同一電源ラインにて結線してください。
- 電源投入時に接点出力の動作準備期間が必要です。外部のインターロック回路等の信号としてご使用になる場合には遅延リレーを使用してください。出力リレーについては、容量いっぱいの負荷を接続されますと寿命が短くなりますので、補助リレーを付加してご使用ください。出力動作頻度が高い場合は、SSR/SSC 駆動出力タイプの選定をおすすめします。

[比例周期] リレー出力:30 秒以上、SSR/SSC:1 秒以上

 リレー出力の負荷として電磁開閉器等の誘導負荷を接続 される場合は、接点を開閉サージから守り、長寿命でお 使い頂けるように、富士電機(株)製ゼットラップのご 使用をおすすめします。

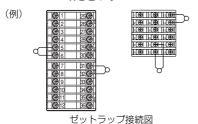
形名 : ENC241D-05A

(電圧が 100V 系の場合)

ENC471D-05A

(電圧が 200V 系の場合)

取り付け位置: リレー制御出力の接点間に接続してください。



キー操作の注意/異常時の操作

- アラーム機能については、正しく設定されていないと機器異常時に正しく出力されませんので、運転の前に必ず動作確認してください。
- 入力断線の場合、表示が「"**JUJUJ**"」もしくは「"**LLLL**"」と なります。センサを交換するときは、必ず電源を OFF に してください。

その他

アルコール、ベンジンなどの有機溶剤で本機器を拭かないようにしてください。拭く場合は中性洗剤で行ってください。

目次

1章 各部の名称とはたらき	出力収束値の設定手順	
各部の名称とはたらき10	アンチリセットワインドアップ	. 36
操作部10	アンチリセットワインドアップの設定手順	36
表示部10	正 / 逆設定	. 37
жине на	正 / 逆の設定手順	37
O 辛 - 甘大県作 トパニュ - カの柳亜	SV リミット下限、SV リミット上限	. 38
2章 基本操作とパラメータの概要	SV リミット下限 / 上限の設定手順	38
基本操作12	OUT 1 比例周期、OUT 2 比例周期	. 39
運転モード 13	OUT 1/OUT 2 比例周期の設定手順	39
マニュアルモード13	OUT1 の下限/上限リミット	
監視モード 13	OUT2 の下限 / 上限リミット	.40
設定モード 13	OUT1/OUT2 下限 / 上限リミットの設定手順	
パラメータ概要14	出力リミッタ種類指定	
パラメータの設定手順19	出力リミッタの種類の設定手順・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	
準備する		
運転する	5音 DID パレットパニメーク (Cho)	
	5章 PID パレットパラメータ (Ch3)	
3章 オペレーションパラメータ (Ch1)	PID パレットパラメータ (Ch3) の概要	
オペレーションパラメータ (Ch1) の概要22	SV 設定値	
オート/マニュアル切替23	SV の設定手順	
1. 前面パネルからの切り替え手順23	比例带、積分時間、微分時間	
2. チャンネルメニューからの切り替え手順 23	PID の設定手順	
スタンバイ切替24	ON/OFF 制御ヒステリシス	
スタンバイの切り替え手順24	ON/OFF 制御ヒステリシスの設定手順 冷却側比例帯	
リモート/ローカル切替		
リモート / ローカル切替手順	元 元 河 則 比 例 市 切 設 足 子 順	
ランプソークコマンド25	デッドバンド	
ランプソークコマンドの実行手順25	出力収束値	
オートチューニング	出力収末値・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	
オートチューニングの実行手順	アンチリセットワインドアップ	
DO 出力ラッチ解除	アンチリセットワインドアップの設定手順	
DO 出力ラッチ解除の手順26	正 / 逆設定	
SV No.切替26	正/逆設定の設定手順	
SV No. の切り替え手順26	選択 SV番号 Max 指定	
PID No. 切替	SV NO.Max 指定の設定手順	
PID No.の切り替え手順 27	PID 選択 No. Max 指定	
警報設定27	PID No. Max 指定の設定手順	
警報設定の手順27	<i>Jan 2 1 Jan 2 1 1</i>	
キーロック28	6章 ランプソークパラメータ (Ch4)	
キーロックの手順 28		_ 1
	ランプソークパラメータ (Ch4) の概要	
4章 制御 (PID) パラメータ (Ch2)	ランプソーク実行パターン(ステップ No.)	
制御 (PID) パラメータ (Ch2) の概要	ランプソーク実行パターンの設定手順	
比例带、積分時間、微分時間	ランプソーク単位時間	
PID の設定手順	ランプソーク単位時間の設定手順	57
ON/OFF 制御ヒステリシス32	SV 設定値(ステップ 1)~(ステップ 16)	
ON/OFF 制御ヒステリシスの設定手順	ランプ時間(ステップ 1)~(ステップ 16) ソーク時間(ステップ 1)~(ステップ 16)	E0
冷却側比例係数	ランプソーク単位時間の設定手順	
冷却側比例係数の設定手順	フノソーク単位时间の設定于順 ランプソークモード	
デッドバンド	ランプソークモード	
デッドバンドの設定手順	ギャランティーソーク、ギャランティーソーク下限	ن ن
出力収束値	ギャランティーソーク、ギャランティーノーブ 下版 ギャランティーソーク上限	60
	- 1 1 2 2 7 1 - 2 - 2 上は ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	. 00

ギャランティーソークの設定手順60	リモートSV 入力レンジの設定手順	
PV スタート61	リモート SV 入力フィルタ設定	
PV スタートの設定手順61	リモート SV 入力フィルタの設定手順	
復帰モード61	OUT1 レンジ設定、OUT2 レンジ設定	
復帰モードの設定手順61	OUT 1/OUT 2 レンジの設定手順	
パターン選択 Max 設定、パターン選択 Min 設定 62	FALT 時 OUT 1 設定値、FALT 時 OUT 2 設定値	
パターン選択 Max/Min の設定手順 62	FALT時 OUT1/OUT2 の設定手順	83
	ソフトスタート OUT1 出力設定値	
7章 モニタパラメータ (Ch5)	ソフトスタート時間設定	
モニタパラメータ (Ch5) の概要64	ソフトスタート OUT1 出力値 / 時間の設定手順	84
ランプソーク、実行状態表示65	スタンバイ時 OUT1 出力設定値	
ランプソーク実行状態の確認手順65	スタンバイ時 OUT2出力設定値	
制御出力表示	スタンバイ時 OUT 1 / OUT 2 出力値の設定手順	
制御出力表示の確認手順65	スタンバイモード設定	
PFB 入力值表示	スタンバイモードの設定手順	
PFB 入力値表示の確認手順	AO 出力種類	
リモート SV (RSV) 入力表示	AO 出力種類の設定手順	
リモート SV 入力値の確認手順	AO 下限スケーリング、AO 上限スケーリング	
ヒータ電流値	AO 下限 / 上限スケーリングの設定手順	87
CT 入力の確認手順		
漏れ電流値	9 章 システムパラメータ(Ch7)	
漏れ電流値の確認手順	システムパラメータ(Ch7)の概要	.90
タイマ残時間	USER キー割付指定	
タイマ残時間の確認手順	USER キーの割り付け手順	
エラー要因表示	DI 機能選択	
エラー要因の確認手順	DI 機能選択手順	
選択中のパレット No	DO イベント種類設定	
パレット No. の確認手順 69	DO イベント種類設定手順	
選択中のパターン No	DO オプション機能設定	
パターン No.の確認手順69	DO オプション機能設定手順	
	ランプ SV 有効 / 無効、ランプ SV 下傾斜	
8章 セットアップパラメータ (Ch6)	ランプ SV 上傾斜、ランプ SV 傾斜時間単位	. 99
	ランプ SV 設定手順	99
セットアップパラメータ (Ch6) の概要	ランプ SV表示モード	100
PV 入力種類	SV 表示モードの変更手順	100
PV 入力性類の設定子順	制御方式	101
PV 入力下限、PV 入力工限	ON/OFF(2 位置)制御	101
小数点位置	逆動作(加熱制御)	101
小数点位置	正動作(冷却制御)	101
PV 入力シフト76	PID 制御	102
PV 入力シフトの設定手順	PID 制御への設定手順	102
SV オフセット	ファジィ PID 制御	
SV 補正の設定手順	ファジィ PID制御への変更手順	102
PV 入力フィルタ	セルフチューニング制御	103
PV 入力フィルタ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	セルフチューニングを実行できる条件	103
PV 表示ゼロ調整、PV 表示スパン調整78	セルフチューニングを実行しない条件	103
PV 表示ゼロ / スパン調整手順	セルフチューニングを中断する条件	103
冷接点補償	セルフチューニングの設定手順	104
	セルフチューニングの方法について	104
79 リモート SV ゼロ調整、リモート SV スパン調整 80	PID2制御	106
リモート SV ゼロ / スパン調整手順80	PID2 制御への変更方法	106
リモート 5 / ピロ / スパン調金子順81	オートチューニング	107
ン L _ ∪ V 八/]レン ノ政Æ		

制御対象 108 サーボ制御 1/ サーボ制御 2 108 サーボ制御 1/ サーボ制御 2 への変更手順 108 バルブストローク時間の設定手順 109	14章 各パラメータの表示マスク (Ch12) 表示マスク (Ch12) の概要
ポジションフィードバック制御(PFB 制御) 109 ポジションフィードバック制御への変更手順 109 HYS モード設定(設定範囲:oFF/on) 110 立上げ時モード設定 110 立上げ時モード設定の設定手順 110	15章 環境設定 (Config Ch13) 環境設定 (Config Ch13) の概要
10章 アラームパラメータ (Ch8)アラームパラメータ (Ch8) の概要	以下のの設定手順 142 リモート SV 選択時点滅の有無 142 リモート SV 選択時点滅の有無の設定手順 142 ソフトスタート実行時点滅の有無の設定手順 142 ソフトスタート実行時点滅の有無の設定手順 142 ALM 発生時の点滅 143 ALM 発生時の点滅の設定手順 143 バーンアウト時制御選択 144 バーンアウト時制御選択の設定手順 145 ランプソーク パターン並び順 145 ランプソークパターン並びの変更手順 145 C2 ランプの割付 146 C2 ランプの割付の設定手順 146 本体リセット 147 本体リセットの手順 147
11章 通信パラメータ (Ch9)通信パラメータ (Ch9) の概要120ST No. 設定122ステーション No. の設定手順122パリティ設定122通信速度とパリティチェックの設定手順122通信許可123通信許可の設定手順123	16章 トラブルシューティング トラブルシューティング 150 17章 付録 ディレイスタート機能 152 ディレイスタート機能の設定手順 152 工場出荷値戻し機能 153 工場出荷値戻し機能の設定手順 153
12章 ポジションフィードバックパラメータ (PFB、Ch10)ポジションフィードバックパラメータ (Ch10) の概要(PFB)126PFB 不感帯127PFB 不感帯の設定手順127バルブストローク時間127バルブストローク時間の設定手順127PFB 入力調整コマンド128手動による入力調整の手順128自動による入力調整の手順129	
13章 パスワードセットアップ (Ch11) パスワードセットアップ (Ch11) の概要	

PXG4 形 形式指定

■ PXG4 形 一般形式一覧

桁	仕様	1	2	3	4	5	6	7	8	-	9	10	11	12	13	3	- 14	注意事項
4	< 前面寸法W × H>														T	Ť	T	
	48 × 48mm	Р	х	G	4													
5	<出力1>															T		
	リレー接点					Α												
	SSR 駆動					С												
	電流					E												注 1
	(DC0 ~ 20mA/DC4 ~ 20mA) 電圧					P												注 1
	(DC0 ~ 5V/DC1 ~ 5V/					ľ												
	DC0 ~ 10V/DC2 ~ 10V)															1	1	
6	< 出力2 > なし						Y											
																		:÷ 0
	リレー接点 SSR 駆動						A C											注 2、 注 2、
	電流						E											
	(DC0 ~ 20mA/DC4 ~ 20mA)						-											注 2、
	電圧						Р											注2、
	(DC0 ~ 5V/DC1 ~ 5V/ DC0 ~ 10V/DC2 ~ 10V)																	
	転送出力 電流						R											注2、
	(DC0 ~ 20mA/DC4 ~ 20mA)						•											1
	転送出力 電圧						s											注2、
	(DC0 ~ 5V/DC1 ~ 5V/ DC0 ~ 10V/DC2 ~ 10V)																	
7	< オプション 1>	Г					_		Т				Г		t	\dagger	†	
	なし							Υ										
	RS485							М										
	ディジタル入力 (No. 1) 十							Т										
	ディジタル入力 (No.2)							l										
	ディジタル入力 (No. 1) 十 RSV1							Н										
	ディジタル入力 (No. 1) 十 CT1							G										注1、
	RS485 十ディジタル入力 (No. 1)							٧										
	RS485 + RSV1							K										
	RS485 + CT1							J										注 1、
	RS485 +ディジタル入力 (No. 1) + RSV1							F										注 4
	ディジタル入力 (No. 1) 十							2										注 4
	RSV1+ ディジタル入力 (No.2)																	
8	<改良記号>								1						T	Ť	Ť	
9	< ディジタル出力 > (リレー接点出力)															T		
	なし										0							注3
	ディジタル出力 1 点 (No.1)										1							
	ディジタル出力 2 点										F							
	(No.1、2) ディジタル出力 3 点										м) ÷
	ディンダル出刀 3 点 (No.1、2、3)										IVI							注 2
	ディジタル出力 2 点										J							
	[独立コモン] (No.1、2)												_		\perp	1	+	1
10	<電源・取説>																	
	AC100 ~ 240V 取説なし											N						
	AC100 ~ 240V 和文取説											Υ						
	AC/DC24V 取説なし AC/DC24V 和文取説											C A						
11	AC/DC24V 和文取説 < オプション 2>											_^	\vdash		+	+	+	1
	なし												Y					
12	1												<u>. </u>	0	t	+	+	
13														Ť	0	1	+	+

- 注 1: 出力 1 が電流、電圧出力の場合、オブションにCT1 は指定できません。
 (7 桁目= G、J の場合、5 桁目= E、P は同時に指定できません。
 注 2: 出力 2 がリレー接点、SSR 駆動、電流、電圧、転送出力の場合、ディジタル出力3
 点は指定できません。
 (6 桁目= A、C、E、P、R、S の場合、9 桁目= M とは同時に指定できません。)
 注 3: オブション 1 の CT1 を選択した場合、ディジタル出力なしは、指定できません。
 (7 桁目= GJ の場合、9 桁目= Oは、指定できません)
 注 4: オブション 1 の RSV1、およびディジタル入力 1 を同時に選択した場合、出力 2 は指定できません。(7 桁目= F、2 の場合、6 桁目= A、C、E、P、R、S は指定できません)

■ PXG4 形 電動バルブ制御形式一覧

	ハロナルの电動へ	,,,	_		1 12	-/1/		_	5									
桁	仕様	1	2	3	4	5	6	7	8	-	9	10	11	12	13	-	14	注意 事項
4	< 前面寸法 W × H>																	
	48 × 48mm	Р	Х	G	4													
5	< 出力 1>																	
	電動バルブ制御出力					S												注 1
6	< 出力 2>																	
	なし						Υ											
7	< オプション1>																	
	なし							Υ										
	ディジタル入力 (No.1)+ RSV1							Н										
	ディジタル入力 (No.1,2,3)							D										
	RS485 + ディジタル入力 (No.1)							٧										
	RS485+ RSV1							K										
8	<改良記号>								1									
9	< ディジタル出力> (リレー接点出力)																	
	なし										0							
	ディジタル出力 1 点 (No.1)										1							
	ディジタル出力 2 点 (No.1、2)										F							
	ディジタル出力 2 点 [独立コモン](No.1、2)										J							
10	<電源・取扱説明書>																	
	AC100V ~ 240V 取扱説明書なし											N						
	AC100V ~ 240V 和文取扱説明書											Υ						
	AC/DC24V 取扱説明書なし											С						
	AC/DC24V 和文取扱説明書											Α						
11	< オプション2>																	
	なし	L											Υ	L	L	L	L	
12														0				
13															0			

注 1:前面寸法が 48 × 48 の場合、ポジションフィードバック入力 (PFB 入力) 機能は、 ありません。

PXG5/9 形 形式指定

■ PXG5/9 形 一般形式一覧

桁	仕様	1	2	3	4	5	6	7	8	-	9	10	11	12	13	-	14	注意 事項
4	< 前面寸法 W × H>																	
	48 × 96mm	Р	х	G	5													注 1
	96 × 96mm	Р	х	G	9													
5	< 出力1>																	
	リレー接点					Α												
	SSR 駆動					С												
	電流 (DC0 ~ 20mA/ DC4 ~ 20mA)					E												注 2
						P												注 2
	電圧 (DC0 ~ 5V/DC1 ~ 5V/ DC0 ~ 10V/DC2~ 10V)					_												Æ 2
6	<出力2>																	
	なし						Υ											
	リレー接点						Α											注 4
	SSR 駆動						С											注 4
	電流 (DC0 ~ 20mA/ DC4 ~ 20mA)						E											注 4
	電圧 (DC0 ~ 5V/DC1 ~ 5V/						Р											注 4
	DC0 ~ 10V/DC2~ 10V)						_											\ <u>.</u>
	転送出力 電流 (DC0 ~ 20mA/DC420mA)						R											注 4
	転送出力 電圧 (DC0 ~ 5V/DC1 ~ 5V/						s											注 4
	DC0 ~ 10V/DC2~ 10V)																	
	発信器電源	L					Т			L		L	L	L		L		注1、
7	< オプション 1>																	
	なし							Υ										
	RS485							М										
	ディジタル入力(No.1)十 ディジタル入力(No.2)							Т										
	ディジタル入力 (No.1) + RSV1							н										注 3
	ディジタル入力(No.1)+CT1							G										注 2,5,6
	RS485 +ディジタル入力 (No.1)							٧										22 2,0,0
	RS485 + RSV1							K										注3
	RS485 + CT1							J										注 2,5,6
	RS485 +ディジタル入力 (No.1) + RSV1							F										注 4
								2										:÷ 4
	ディジタル入力(No.1)+ RSV1 +ディジタル入力(No.2)							_										注 4
8	< 改良記号>								1									
9	< ディジタル出力 > (リレー接点出力)																	
	なし										0							注 5
	ディジタル出力 1 点(No.1)										1							/ 3
	ディジタル出力 2点 (No.1、2)										F							
	ディジタル出力 3 点(No.1、2、3)										М							
	ディジタル出力 2点										J							
4.0	[独立コモン] (No.1、2)										Щ	_	_		_	_		
10	<電源・取扱説明書>																	
	AC100V ~ 240V 取扱説明書なし											N						
	AC100V ~ 240V 和文取扱説明書											Υ						
	和乂取扱説明書 AC/DC24V 取扱説明書なし																	
	AC/DC24V 取扱説明書なし AC/DC24V 和文取扱説明書											C						
11	< オプション 2>	\vdash										_^	\vdash		\vdash	\vdash	\vdash	
11	なし												Υ					
													A					注 2.5.6
	ディジタル入力 (No.3、4、5)+CT2												\^					, r = , v, t
	ディジタル入力(No.3、4、5)												В					
	1 = , 25 A H 1 + /N = 0 4 5												С					
	ディジタル入力(No.3、4、5)																	
	ディンダル人が(No.3、4、5) +ディジタル出力(No.4、5) [トランジスタ出力]																	
	+ディジタル出力(No.4、5) [トランジスタ出力]												D					注3
12	ディンタル人力 (No.3、4、5) +ディジタル出力 (No.4、5) [トランジスタ出力] ディジタル入力 (No.3、4、5) +RSV2												D	0				注3

■ PXG5/9 形 電動バルブ制御形式一覧

	ハしし/し/ルー电影	,	٠,,		' ' -	ון ניי	-1-7	/_	-0	-	쿈							
桁	仕様	1	2	3	4	5	6	7	8	-	9	10	11	12	13	-	14	注意 事項
4	< 前面寸法 W × H>																	
	48 × 96mm	Р	Х	G	5													注1
	96 × 96mm	Р	х	G	9													
5	< 出力 1>																	
	電動バルブ制御出力 (PFB 入力なし)					s												
	電動バルブ制御出力 (PFB 入力あり)					V												
6	< 出力 2>																	
	なし						Υ											
	補助 DO 出力						Α											
	発振器電源						Т											注 1
7	< オプション1>											Т						
	なし							Υ										
	ディジタル入力 (No.1、2、3)+RSV1							Е										
	RS485 十ディジタル入力 (No.1、2、3)							U										
	RS485 十ディジタル入力 (No.1) + RSV1							F										
8	< 改良記号 >	Т						_	1		Г	Г		Т	Т		Т	
9	< ディジタル出力>																	
	(リレー接点出力)																	
	なし										0							
	ディジタル出力 1 点(No.1)										1							
	ディジタル出力 2点										F							
	(No.1、2)										l. <i>.</i>							
	ディジタル出力 3 点 (No.1、2、3)										М							
	ディジタル出力2点										J							
	[独立コモン] (No.1、2)										ľ							
10	< 電源・取扱説明書 >																	
	AC100V ~ 240V 取扱説明書なし											N						
	AC100V ~ 240V 和文取扱説明書											Υ						
	AC/DC24V 取扱説明書なし											С						
	AC/DC24V 和文取扱説明書											Α						
11	< オプション2>																	
	なし												Υ					
12														0				
13															0			
_	1	_													_	_	_	

注 1:前面寸法が 48×96 の場合、発信器電源出力は、指定できません。 4 桁目= 5 の場合、6 桁目= T は、指定できません。

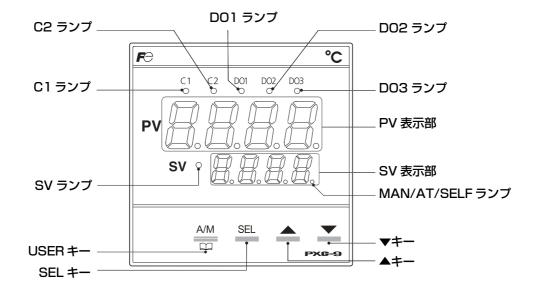
1 章

各部の名称とはたらき

各部の名称とはたらき-10

各部の名称とはたらき

PXG9 を例として前面パネルの各部の名称とはたらきを説明します。



操作部

USER +-

監視モード表示、設定モード表示でこのキーを押すとPV/SV表示に戻ります。

PV/SV 表示で、このキーを押すとシステムメニュー("**595 [h 7**")の "**ULE9"**で設定した機能が動作します。(工場出荷時はオート/マニュアルの切り替え機能が設定されています。)

SEL ‡-

PV/SV 表示から、監視モード表示、設定モード表示へ移動します。

パラメータ表示で設定モードへの切り替え、パラメータ設定 変更後の決定キーとして機能します。

また、チャンネル表示、パラメータ表示でこのキーを長押しすると、PV/SV表示へ戻ります。

PV/SV 表示で、このキーを押すと表示部の下段にマニュアル出力値が表示されます。

▲‡-

設定値の変更と数値を増加します。押し続けると連続的に数値が増加します。

PV/SV 表示で SV の変更ができます。

チャンネル画面表示、パラメータ画面表示で、項目の移動に 使用します。

▼キー

設定値の変更と数値を減少します。押し続けると連続的に数値が減少します。

PV/SV 表示で SV の変更ができます。

チャンネル画面表示、パラメータ画面表示で、項目の移動に 使用します。

表示部

C1/C2 ランプ

制御出力の状態を表示します。出力 100%で点灯、出力 0% で消灯します。 $0\sim100\%$ の間は、点滅する時間の長さで、出力の状態を表示します。電動バルブ制御形の場合は、OPEN 出力で C1 ランプが点灯、CLOSE 出力で C2 ランプが点灯します。

D01/2/3 ランプ

ディジタル出力 (Do) 1/2/3 発生時に点灯します。また、 ディレイ動作中に点滅します。

PV 表示部

測定値 (PV) を表示します。パラメータ設定中はパラメータ 名称を表示します。

SV 表示

設定値(SV)を表示します。マニュアルモード時は、出力値も表示できます。また、パラメータ設定中は設定値を表示します。リモート時は "**reff**"、Soft スタート実行時は "**Soff**" と表示します。

SV ランプ

設定値(SV)表示中に点灯します。マニュアル出力値表示中は消灯します。

また、ランプソーク、ランプ SV 動作中に点滅します。

MAN/AT/SELF ランプ

マニュアルモード中には常時点灯します。オートチューニング中、セルフチューニング中には点滅します。

2 章

基本操作とパラメータの概要

基本操作-12

パラメータ概要- 14

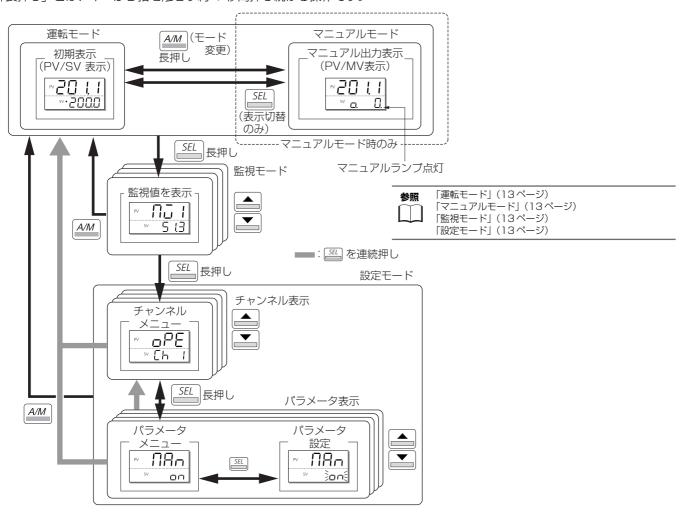
パラメータの設定手順-19

基本操作

本機の動作には、運転モード、マニュアル表示モード、監視モード、設定モードの 4 つのモードがあります。各モードの概要とキー操作について説明します。

モードの遷移とキー操作を次の図に示します。

「長押し」とは、キーから指を離さず約 1 秒間押し続ける操作です。



★ キーまたは 第 キーでモードを移ります。監視モード、設定モードでは、 本 マキーでメニュー項目を選択します。

●SV (設定値) の変更方法

- 表示を、運転モードの PV/SV 表示(電源投入時の表示で、SV ランプが点灯した状態)にします。
- **フ ▲**→ キーにより SV値を変更します。
- **3** (キーを押し設定値を登録します。 (キーを押さなくても、3 秒後に自動登録されます。)

●MV (制御出力値) の変更方法

- マニュアルモードに切り替えます。
- 表示を PV/MV 表示 (MAN/AT/SELF ランプが点 灯した状態) にします。

「パラメータ概要」(14ページ)

(マニュアルモード中に 圖キーを押すと、PV/SV 表示と PV/MV 表示を交互に表示します。)

3 (MV 値は、値の変更が即時反映されます。)

運転モード

運転モードは、通常運転を行うときのモードです。PV 値と SV 値が表示されます。スタンバイ時は、制御出力と警報出力を行わず、PV 値は通常の表示、SV 値は点滅表示となります。電源投入時には、このモードで起動されます。

マニュアルモード

MV 出力を手動で設定するモードです。PV 値は運転モードと同様に表示されます。MV 値は キー、 キーで出力を -3 ~103% に指定でき、その値 (%) が表示されます。

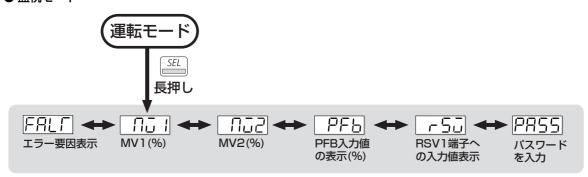
マニュアル表示モードは、本機がマニュアルモード時のみ表示されます。

監視モード

本機の状態を知るために各種の値を確認するモードです。

監視モードに入るには、運転モードまたはマニュアル表示モードのときに、『ニキーを長押しします。監視モードに入り、[MV1]を選択した状態になります。▲キー、▼キーで各監視情報を確認することができます。

● 監視モード



設定モード

各種パラメータを設定するモードです。設定モードに入るには、まず、運転モードまたはマニュアル表示モードから<u></u>キーを長押しして監視モードの [MV1] に入ります。さらに、<u></u>キーを長押しすると、設定モードのチャンネルメニューに入ります。設定したいパラメータを含むチャンネルを・キー、・キーで選択し、 キーを長押しすると、そのチャンネルに含まれるパラメータとその値が・キー、・キーで確認できます。

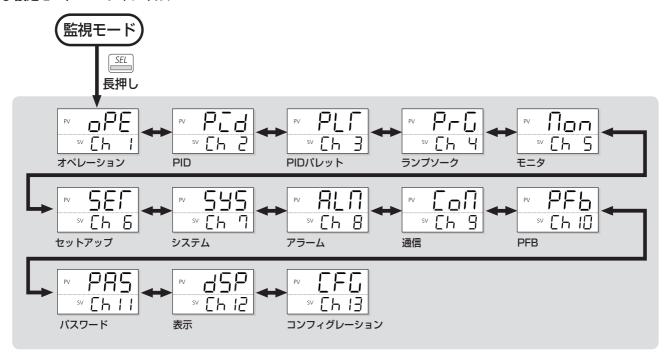
パラメータ値を変更するには、変更したいパラメータが表示されているときに<u>い</u>キーを押します。パラメータ値が点滅しますので、 キー、 マキーでパラメータ値を変更します。希望の値に変更できたら、再び<u>い</u>キーを押します。パラメータ値の変更が確定し、点滅表示から通常表示に戻ります。

パラメータ概要

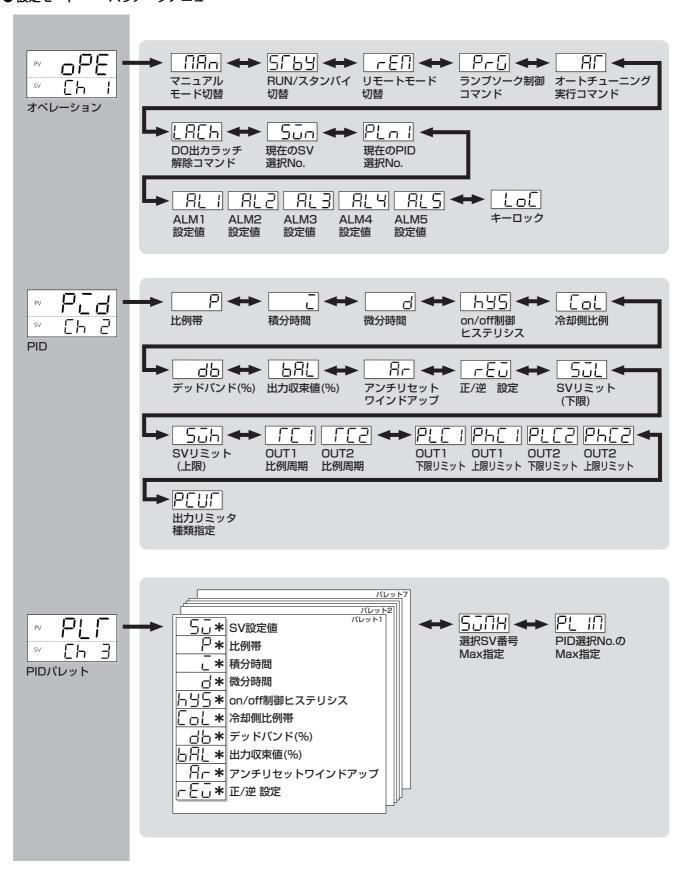
パラメータは 13 のチャンネルに分かれています。各チャンネルそれぞれにパラメータが含まれています。詳細は、この次の章からチャンネル別に説明していますのでそちらを参照してください。以下は各チャンネルの概要です。

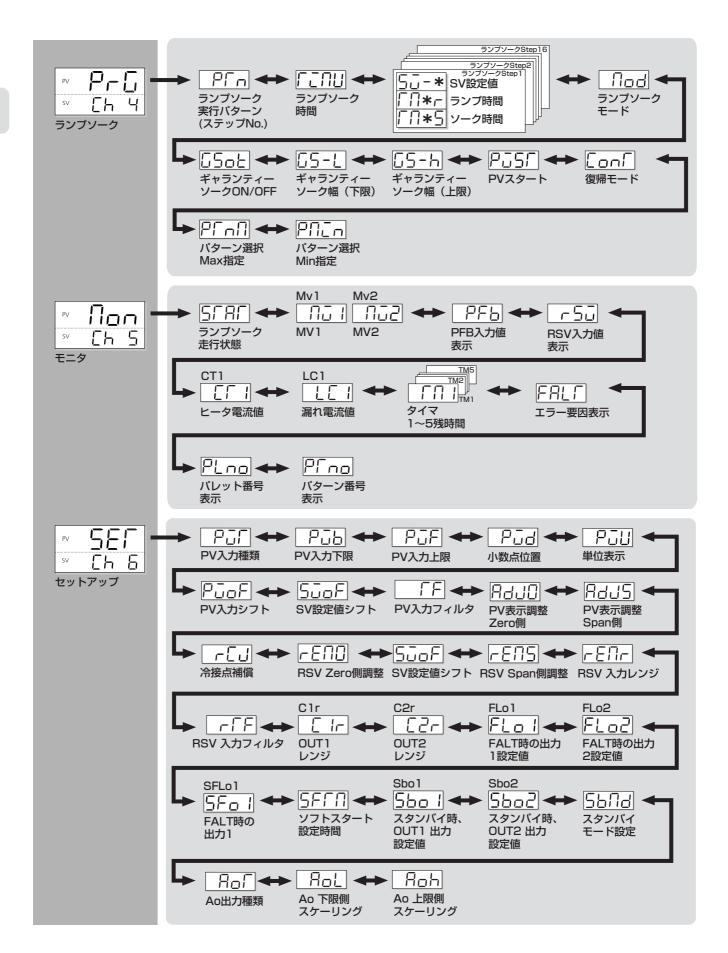
チャンネル	表示	パラメータ名称	概要	ページ
Ch 1	oPE	オペレーション	運転するためのパラメータを設定します。	21
Ch 2	PEd	制御(PID)	制御に関するパラメータを設定します。	29
Ch 3	PLF	PIDパレット	PID パレット1~7 の設定を行います。	43
Ch 4	PrG	ランプソーク	ランプソークに関するパラメータを設定します。	53
Ch 5	Non	モニタ	本機の状態を知るため各種の値を確認できます。(設定はできません。)	63
Ch 6	SEF	セットアップ	入出力に関するパラメータを設定します。	71
Ch 7	595	システム	本機のシステム定義に関するパラメータを設定します。	89
Ch 8	RLN	アラーム	警報機能に関するパラメータを設定します。	111
Ch 9	Eo∏	通信	通信を行うためのステーション No. などを設定します。	119
Ch10	PFb	ポジションフィードバック (PFB)	電動弁を制御するためのパラメータを設定します。	125
Ch11	PRS	パスワードセットアップ	パスワードの設定を行います。	131
Ch12	dSP	各パラメータの表示マスク	設定値により、各パラメータ個別に表示/非表示を設定します。	133
Ch13	CFG	環境設定(Config)	本機の構成定義に関するパラメータを設定します。	139

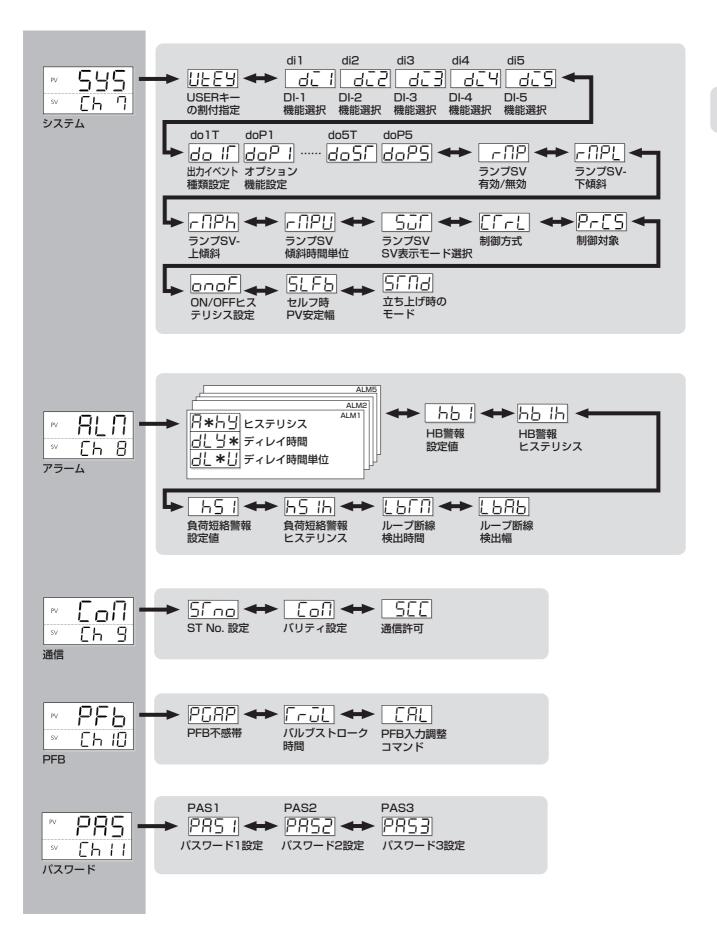
● 設定モード ―― チャンネルメニュー

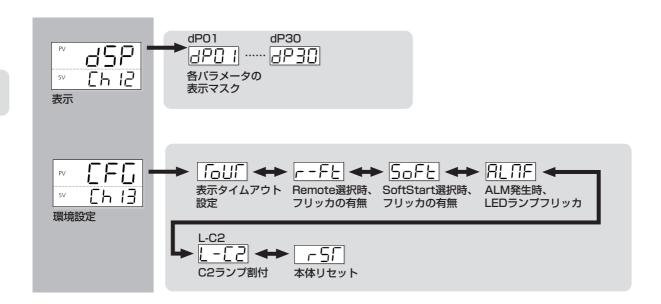


● 設定モード ―― パラメータメニュー









パラメータの設定手順

通電から運転までの手順を説明します。

準備する

没定のプランを立てます。

希望どおりの動作をさせるための条件設定を検討し、 どのパラメータをどんな値に設定したらよいかあら かじめプランニングしておきます。本機を動作させる ためには少なくとも次の設定が必要となります。

- 入力センサーの種類の設定
- 正/逆の動作方向

参照

「正/逆設定」(37ページ)。

• 制御方式

例) ON/OFF 制御か、PID 制御か。

参照

「比例時間・積分時間・微分時間」(31 ページ)。 「ON/OFF 制御ヒステリシス」(32 ページ)。

• SV値

参照

「SV リミット下限」「SV リミット上限」(38ページ)。

電源を入れます。

■ 結線に誤りがないことを確認して、電源を入れます。 電源を入れた直後のモードは、運転モードです。PV 表示、SV表示が点灯し、数字が表示されます。何も 表示されない場合は、結線、電源の状態を再度確認し てください。

3 設定モードに切り換えます。あらかじめ検討したプランにしたがって、パラメータを設定していきます。

参照

第2章 基本操作とパラメータの概要 「基本操作」(12ページ)。

運転する

- マニュアルモードで制御する機器が動作するか、確認 します。
- **オートチューニングまたはセルフチューニングで試験運転を行います。試験の結果を受けて、パラメータの見直しを行います。**

3 章

オペレーションパラメータ(Ch1)

オペレーションパラメータ(Ch1)の概要-22

オート/マニュアル切替-23

スタンバイ切替-24

リモート/ローカル切替-24

ランプソークコマンドー 25

オートチューニングー25

DO 出力ラッチ解除 - 26

SV No. 切替-26

PID No. 切替-27

警報設定-27

キーロックー28

オペレーションパラメータ(Ch1)の概要

運転に関する操作を行います。

オペレーションルメニューには、以下の項目があります。

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照ページ
"ກິຄິດ" (Man)	オート/マニュアル 切替	オート / マニュアル モードの切り替えをします。	oFF (オート) / on (マニュアル)	oFF		23
"5/64" (STbY)	スタンバイ切替	動作モードの RUN/スタンバイ を切り替えます。	oFF(RUN)/ on(スタンバイ)	oFF		24
"rEN" (r EM)	リモート / ローカル 切替	ローカル / リモート SV 運転切り 替えます。	LoCL (ローカル) / rEM (リモート)	LoCL	注 1	24
"Prն" (PrG)	ランプソーク コマンド	ランプソークの実行状態を切り 替えます。	oFF(停止) rUn(実行) hLd(ホールド)	oFF	終了すると End、 ギャランティー ソーク中は GS と表示します。	25
"RF" (AT)	オートチューニング	オートチューニングを実行 します。	oFF(停止 / 終了) on(通常タイプ) Lo(低 P V タイプ)	oFF		25
"LR[h" (LACh)	DO 出力ラッチ解除	DO 出力のラッチ状態を解除 します。	oFF/ rST (ラッチリセット)	oFF	注 2	26
"5นิก" (Svn)	SV No. 切替	制御に使用する SVNo. を選択します。	Sv0 (ローカル SV) Sv1 (SV=SV1) Sv2 (SV=SV2) Sv3 (SV=SV3) Sv4 (SV=SV4) Sv5 (SV=SV5) Sv6 (SV=SV6) Sv7 (SV=SV7) di (diにより SV を選択)	SV0	注 4	26
"PLn I" (PLn1)	PID No. 切替	制御に使用する PID 組 No. を選択 します。	Pid0 (PID Ch) Pid1 (PID 組 No.1) Pid2 (PID 組 No.2) Pid3 (PID 組 No.3) Pid4 (PID 組 No.4) Pid5 (PID 組 No.5) Pid6 (PID 組 No.6) Pid7 (PID 組 No.7) di (di により Pid 組 No. を選択)	Pid0		27
"RL !" (AL1) "RL "L" (AL1L) "RL "h" (AL1h) : "RL5" (AL5) "RL5L" (AL5L) RL5h" (AL5h)	警報設定	警報設定値を設定します。	0~100%FS (絶対値警報) -100~100%FS (偏差警報)	10 ℃	注3	27
"Lo[" (LoC)	キーロック	誤操作を防ぐキーロックを設定 します。	0(ロックなし) 1(全ロック) 2(SV以外ロック)	0		28

- 注 1:形式指定 7 桁目= H.K.F.2.E または 11 桁目= D のときに表示します。
- 注2:形式指定9桁目≠0または11桁目=0のときに表示します。
- 注3:設定範囲に網掛けのあるパラメータは工業値を表しています。
- 注4:前面キーで SV 値を変更する場合は、通信経由で "5ūn" パラメータを変更しないでください。変更した SV 値が正しく格納されないことがあります。

| TRA|| オート / マニュアル切替

制御出力をマニュアル操作で任意の値に設定することができます。

設定範囲 oFF:オート

on :マニュアル

●マニュアルモード表示

マニュアルモード中は下段の右下の小数点が点灯します。パラメータ設定表示でも同様に小数点が表示します。

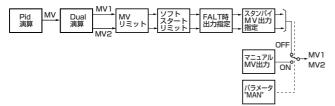
- ●オート/マニュアルの切替方法
 - 前面パネルから行う

オペレーションメニューのパラメータ("oPE [h !")から行うオート/マニュアルの切り替えのみを行います。制御出力を変更することはできません。

参照

通信による切り替えは、「通信取扱説明書」参照。

●MV 出力フロー図(MV 出力の優先処理)



1. 前面パネルからの切り替え手順

運転モード



1 キーを長押しします。

オートからマニュアルモードに替わります。



- キーを押して出力値を変更します。
- **3** もう一度<u>⋒</u> キーを長押しすると、オートモードに戻ります。

参照 USERキー(▲★) の機能設定は、「USERキー割付 指定」(93ページ)参照。

2. チャンネルメニューからの切り替え手順

運転モード



1 **ニューを長押しして、"心 !" を表示します。** 監視モードの MV 1 を表示します。



チャンネルメニューを設定をします。



3 まーを長押しして、▲ ▼ キーで MAn ("ՈĤn") を表示します。

オート/マニュアルの切り替えを行います。



4 ニューを押して、下段の表示が点滅したら、 ニューをで、「on」と設定します。



- **5 二 キーを押して、設定を確定します。** マニュアルモードに切り替わります。
- 6 ます。

5569スタンバイ切替

通常の運転モードとスタンバイモードの切り替えを行います。 以下の項目について、スタンバイモード時の状態をあらかじめ設定できます。

- 制御出力(-3.0~103.0%)
- 警報出力 (ON/OFF)
- 転送出力(ON/OFF)

参照 スタンバイ時の状態設定はセットアップメニューの「スタンバイ モード設定」(85ページ)で行います。

ポイント

- ホールド付警報を設定しているときは、スタンバイ設定をONからOFFに戻した時点でホールド機能が有効になります。
- オートチューニング中にスタンバイにしたときは、 オートチューニングを停止します。オートチューニングを行うためには、スタンバイを OFF にしてから、再度、行ってください。
- スタンバイ時は、ONディレイタイマ動作は初期化されます。スタンバイが OFF になった場合は、再びタイマ動作が開始されます。

スタンバイの切り替え手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章23ページ。

RUN/スタンバイの切り替えを行います。



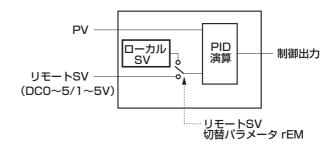


- 4 **三 キーを押して、設定を確定します。** スタンバイモードに切り替わります。 制御出力や DO などが OFF になります。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



〒557 リモート/ローカル切替

リモート SV 運転 / ローカル SV 運転の切り替えを行います。 リモート SV 運転では、外部 SV 入力 (RSV) を SV として 動作します。



リモート / ローカル切替手順



参照

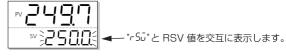
チャンネルメニューの表示方法は、本章 23 ページ。

リモート/ローカルの切り替えを行います。





- **4** = キーを押して、設定を確定します。
- 4 リモート運転に切り替わります。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



Prsi ランプソークコマンド

RF オートチューニング

ランプソークの状態を切り替えます。

次の3つの状態があります。

"oFF"(停止) : ランプソーク運転は停止した状態です。"rUn"(実行) : ランプソーク運転を開始します。

• "hLd" (ホールド): ランプソーク運転をホールドします。

ホールドを解除するときは、再度

"rIJn" を実行します。

また、ランプソークの状態によって、自動的にパラメータの 内容が切り替わります。

・"55" (ギャランティーソーク中)

: ギャランティーソーク有効状態でPVが ギャランティーソークの設定範囲外で

ある状態です。

• "End" (終了) : ランプソーク終了状態です。

参照

ランプソークは、「6 章 ランプソークパラメータ」(53 ページ)

ランプソークコマンドの実行手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章23ページ。



3 半ーを押して、下段の表示が点滅したら、 上 キーで、「rUn」と設定します。



- 4 **二キーを押して、設定を確定します。** ランプソーク運転が開始されます。
- 5 本ナーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

オートチューニングを実行すると最適なPIDが自動で設定されます。

• 設定範囲 oFF:停止/終了

on : オートチューニング (通常タイプ) 開始 Lo :オートチューニング (低 P V タイプ) 開始

オートチューニングには次の2種類があります。

通常タイプ	SV を基準として ON/OFF 動作を行い、 PID を求めます。
低 PV タイプ	SV-10%を基準として ON/OFF 動作を行い、PID を求めます。オーバーシュートを抑えた制御を行う場合は、こちらをおすすめします。

注意

オートチューニング中は、ON/OFF 制御を行っていますので、SV に対してオーバーシュートが生じます。 オーバーシュート を抑えたい場合は、低 PV タイプを選択してオートチューニングを行ってください。

参照

オートチューニングは、「制御方式」(101ページ)

オートチューニングの実行手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 23 ページ。

オートチューニングの種類を選択します。

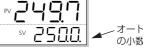


■キーを押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「on」と設定します。

ここでは、通常タイプのオートチューニングを選択しました。



- 4 **二 キーを押して、設定を確定します。** オートチューニングが開始されます。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



オートチューニング中は、最下位桁の小数点が点滅します。

[BEB]DO 出力ラッチ解除

「5ごっSV No. 切替

DO のラッチを解除します。

• 設定範囲: oFF

rST(ラッチリセット)

- DO のラッチ設定は、「DO オプション機能設定」(98ページ)DI によるラッチ解除は、「DI 機能選択」(94ページ)

DO 出力ラッチ解除の手順

551キーを長押しして設定モードのチャンネルメ ニューを表示し、▲ ▼ キーで"oPE [h !"を表示 します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章23ページ。

҈ キーを長押しして、▲ 💌 キーで LACh ("LR[h") を表示します。



キーで、「rST」と設定します。



- **ニュキーを押して、設定を確定します。**
- DO のラッチを解除します。
- ── キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

あらかじめ PIDパレットで設定している SV No. を切り替え ます。簡単な操作で SV を変更できます。

• 設定範囲: SvO, Sv1…Sv7, DI

SV No. を切り替えるときは、ランプ SV を設定しておくと、 切り替え時の制御の乱れを少なくすることができます。

ランプSV は、「ランプSV下傾斜、上傾斜、傾斜時間単位」 (99 ページ)

注意

SV No.を切り替えても制御パラメータ(PID など)は切り替

わりません。 前面キーで SV 値を変更する場合は、通信経由で "Svn" パラメータを変更しないでください。変更した SV 値が正しく格納 されないことがあります。

SV No. の切り替え手順

雪キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニューを表示し、🔺 💌 キーで"oPE [h !"を表示 します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 23ページ。

ニュキーを長押しして、▲ ▼ キーでSvn ("5un") を表示します。

SV No. を切り替えます。



᠍二キーを押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「Sv3」と設定します。

ここでは、「Sv3」に切り替えました。



- **551**キーを押して、設定を確定します。 制御に使用する SV が、Sv3 の設定値に切り替わり
- 🔤 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

PLn: PID No. 切替

あらかじめパレットで設定している PID No. を切り替えます。

SV や制御対象の変化に合わせて、PID を切り替えることができます。

• 設定範囲: PidO、Pid1~Pid7、DI

PID No. の切り替え手順

1
 □ キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニューを表示し、 □ キーで "oPE [h /" を表示します。



参照

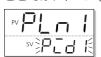
チャンネルメニューの表示方法は、本章23ページ。

PID No. を切り替えます。



3 半ーを押して、下段の表示が点滅したら、 キーで、「Pid1」と設定します。

ここでは、「Pid1」に切り替えました。



- 4 **調キーを押して、設定を確定します。** 制御に使用する PID 演算パラメータが PIDO の設定値から PID1 の設定値に切り替わります。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

| RL | RL | RL | B | **警報設定**

DO1 \sim DO5 を警報設定とした場合に、ALM1 \sim ALM5 に対して警報値の設定を行います

• 設定範囲: 0 ~ 100%FS

参照

警報検出のヒステリシス、ディレイ時間は、「10 章 アラームパラメータ (Ch8)」 (111ページ)

警報設定の手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 23ページ。

ALM1の警報値を設定します。



3 キーを押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「50.0」と設定します。

ここでは、警報値を「50℃」に設定しました。



/ = キーを押して、設定を確定します。

ALM1の警報設定値が50.0℃に設定されます。

- **5** 手順 2 (<u>■</u> キーの長押し除く) ~手順 4 を繰り返して、ALM5まで設定します。
- 6 ます。

誤操作を防止するために SV パラメータの変更を禁止できます。

次の3種類の設定があります。

0:キーロックなし

1:全てロック

• 2:SV 変更以外の操作をロック

キーロックを設定してもチャンネルメニューを表示する

パスワードにより誤操作防止もできます。パスワードは、「パスワー ド1~3」(132ページ)

キーロックの手順

手ーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニューを表示し、📤 💌 キーで "oPE 〔h /" を表示 します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章23ページ。

■ キーを長押しして、 キーで LoC ("Lo[") を表示します。

キーロックを設定します。



◯◯ キーを押して、下段の表示が点滅したら、 ⚠️ 💌 ーで、「2」と設定します。

> ここでは、SV 変更以外の操作をロックに設定しまし た。



- **ょります。** キーを押して、設定を確定します。
- **5** ます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



4 章

制御 (PID) パラメータ (Ch2)

制御 (PID) パラメータ (Ch2) の概要 - 30

比例帯・積分時間・微分時間-31

ON/OFF 制御ヒステリシスー 32

冷却側比例係数-33

デッドバンドー34

出力収束値-35

アンチリセットワインドアップー36

正/逆設定-37

SV リミット下限 SV リミット上限-38

OUT1 比例周期 OUT2 比例周期 - 39

OUT1 の下限 / 上限リミット OUT2 の下限 / 上限リミット - 40

出力リミッタ種類指定-41

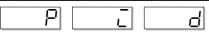
制御(PID)パラメータ(Ch2)の概要

PID などの制御に関係するパラメータを設定します。

PID メニューには以下の設定項目があります。

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照 ページ
"P" (P)	比例帯	PID パラメータの比例帯を設定します。 「0.0」と設定すると ON/OFF 制御になります。	0.0 ~ 999.9%	5.0%		31
"-[" (i)	積分時間	PID パラメータの積分時間を設定します。 「0」と設定すると積分動作は機能しません。	0 ~ 3200sec	240sec		
"d" (d)	微分時間	PID パラメータの微分時間を設定します。 「0.0」と設定すると微分動作は機能しません。	0.0 ~ 999.9sec	60.0sec		
"Ⴙყ5" (hyS)	ON/OFF 制御ヒステリシス	ON/OFF制御のヒステリシス幅を設定します。	0~50%FS	1 ℃		32
"LoL" (CoL)	冷却側比例係数	冷却側の比例帯係数を設定します。 「0.0」と設定すると on/off 制御になります。	0.0 ~ 100.0	1.0	注1	33
"ძხ" (db)	デッドバンド	冷却側比例帯を設定値に対してシフトします。	-50 ∼ 50%	0%	注 1	34
"b8L" (bAL)	出力収束値	MV 出力値に加算されるオフセット値です。	-100 ~ 100%	0/50 (single/ dual)	注 1	35
"Ar" (Ar)	アンチリセットワインド アップ	積分動作を行う範囲を設定します。	0~100%FS	100%FS		36
"rEJ" (rEv)	正/逆設定	制御出力の正 / 逆を設定します。	rv (加熱側 (逆) / 冷却側 (なし)) no (加熱側 (正) / 冷却側 (なし)) rvno (加熱側 (正)) / 冷却側 (正) / 冷却側 (逆)) rvrv (加熱側 (逆) rvrv (加熱側 (逆) / 冷却側 (逆) nono (加熱側 (正) / 冷却側 (正)	rv/rvno (single/ dual)	RST	37
"5ūL" (SvL)	SV リミット下限	SV の下限値を設定します。	0~100%FS	0%FS	注2	38
"5ūh" (Svh)	SV リミット上限	SV の上限値を設定します。	0~100%FS	100%FS	注2	
"[[!" (TC1)	OUT1 比例周期	制御出力(OUT1)の比例周期を設定します。 (接点、SSR 駆動)	1 ~ 150sec	30:接点 2:SSR 駆動	注3	39
"[[2" (TC2)	OUT2 比例周期	制御出力(OUT2)の比例周期を設定します。 (接点、SSR 駆動)	1 ~ 150sec	30:接点 2:SSR 駆動	注1	
"PL[/" (PLC1)	OUT1 下限リミット	制御出力(OUT1)の下限値を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	-3.0%		40
"ዖአር !" (PhC1)	OUT1 上限リミット	制御出力(OUT1)の上限値を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	103.0%		
"PL[2" (PLC2)	OUT2 下限リミット	制御出力(OUT2)の下限値を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	-3.0%	注 1	
" ^P	OUT2 上限リミット	制御出力(OUT2)の上限値を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	103.0%	注 1	
"PEUF" (PCUT)	出力リミッタ種類指定	出カリミッタの種類を設定します。	0~15	0		41

- 注 1:形式指定 5 桁目≠ S、≠ V の場合で、形式 6 桁目= A、C、E、P のとき表示します。
- 注 2: "SVL" と "SVH" の設定値は必ず SvL < Svh となるように設定してください。 "SVL" と "SVH" の設定値を変更したときは、SV 設定値 1 ("5j / [h3") ~ SV 設定値 7 ("5j / [h3") の設定値を見直してください。
- 注3:型式指定5桁目= A、C のときに表示します。
- 注4:備考欄に [RST] の記載があるパラメータを変更したときは、本機の電源を一度オフにしてください。
- 注5:設定範囲に網かけのあるパラメータは、工業値を表しています。



比例帯・積分時間・微分時間

PID(比例帯・積分時間・微分時間)を設定します。

• 設定範囲 P:0.0~999.9%

1:0~3200秒 D:0.0~999.9秒

PID の設定により、以下の制御方式があります。

ON/OFF 制御 (2 位置制御)	I、D の値にかかわらず、P = 0 に設定すると、ON/OFF 制御になります。制御性をあまり気にせず簡単に制御を行ないたい場合に使用します。
PID 制御	制御性良く制御を行ないたい場合に使用します。 P≠0、I≠0、D≠0に設定することで動作しますが P、I、Dを制御対象に最適な値に調整すること が必要です。通常は、オートチューニングを実 行して、P、I、Dを最適に調整して使用しま す。
PI 制御	P≠0、 I ≠0、D = 0 に設定すると、D 制御が OFF となり、PI 制御となります。
P制御	$P \neq 0$ 、 $I = D = 0$ に設定すると、 I 、 D 制御ともに OFF となり P 制御となります。 P 制御では、原理上、オフセットが発生し、 $PV = SV$ にはなりません。この場合、出力収束値 " BRL " を調整します。

ポイント

- PID はオートチューニングを実行すると自動的に設定 されます。
- □ 「オートチューニング」 (25 ページ)

 オートチューニングによって設定されたPIDは、一般的 に最適と考えられる値です。応答性を変えたい場合は、 手動で PID を調整してください。
- 一般に"P" を小さくしすぎると制御が不安定になります。 反対に大きくしすぎると応答が遅くなります。
- ON/OFF 制御(2位置制御)のヒステリシスは、パラ メータ "トトタ5" で設定してください。

注意

ON/OFF (2位置) 制御では、オートチューニングをしないで ください。

PID の設定手順

ここでは、P = 10.0%、I = 100 秒、D = 20 秒に設定す る場合を例として手順を説明します。

|運転モード|



雪キーを長押しして、"パ/"を表示します。 監視モードのMV1を表示します。



運キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h /") を表示し、▲ ▼キーで Pid ("Pこd [h 2") を表示します。

PIDを設定します。



雪半一を長押しして、▲ ▼キーでP("P")を 表示します。

P(比例帯)を設定します。



三キーを押して、下段の表示が点滅したら、 ▲ ▼キーで、Pを「10.0」と設定します。 ここでは、「10.0」と設定します。



- **ニュキーを押して、設定を確定します。**
- 手順3(『キーの長押し除く)~手順5を繰り返し て同様に I と D を設定します。
- ── キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

ON/OFF(2位置)制御のときに設定します。

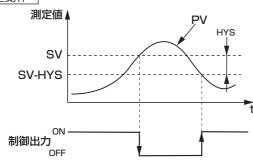
• 設定範囲:0.0~50.0%FS

ヒステリシスの大きさにより制御性が異なります。

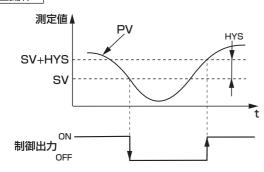
ヒステリシスが小さい	・制御の精度が高い ・出カリレーの動作頻度が多いので寿命 が短くなる
ヒステリシスが大きい	・制御の精度が低い ・出カリレーの動作頻度が少ないので寿 命が長くなる

正動作と逆動作でSV とヒステリシスの関係は以下のように なります。

逆動作



正動作



ポイント

- ON/OFF 制御時は、i、d の設定は制御に影響しません。
 ON/OFF 制御時のファーフリーター ON/OFF 制御時のマニュアル操作は、以下のようにな
 - ります。 • 上 キーを押す: MV = 100%
 - キーを押す: MV = 0%
- ヒステリシス幅が狭く、PV = SV 付近の場合には、出力が頻繁に ON/OFF を繰り返すことがあります。接点出力の場合、操作端の寿命に影響しますので、ご注意 ください。

ON/OFF 制御ヒステリシスの設定手順

55日キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ̄ュー ("oPE ['h !") を表示し、▲ ▼キーで Pid ("Pこd [h 2") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

ニュキーを長押しして P ("P") を表示し、

・ マーキー ____ でhYS("トリ5")を表示します。

ON/OFF 制御ヒステリシスを設定をします。



550 キーを押して、下段の表示が点滅したら、 📤 💌 キーで ON/OFF 制御ヒステリシスを [2.5] と 設定します。

ここでは、「2.5℃」と設定します。



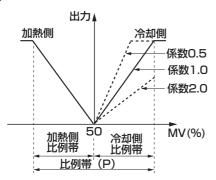
- **キーを押して、設定を確定します。**
- △M)キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

[ot] 冷却側比例係数

冷却側の比例帯係数を設定します。

• 設定範囲: 0.0~ 100.0

加熱側制御出力と、冷却側制御出力の関係は以下のようになります。



冷却側比例帯は、加熱側比例帯を最適値に設定した後に設定 します。

冷却側比例帯=(比例帯(P)/2)×係数

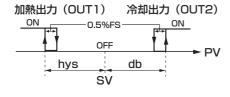
以下に冷却側比例係数を求める計算例を示します。

例)比例帯(P)= 50% で冷却側比例帯をフルスケールに 対して 10% として冷却側比例係数を求めます。

10%= (50%/2) ×係数 係数= 0.4

冷却側を二位置動作にしたい場合は"LoL" = 0.0 に設定します。

デュアル出力でP=0.0、CoL=0.0にすると加熱・冷却出力ともに ON/OFF 動作となります。(3 位置動作) この場合、加熱・冷却出力の ON/OFF ヒステリシスは、0.5%FS (固定) となります。また、加熱出力の動作点は、パラメータ "45" でシフトさせることができ、冷却出力の動作点は、パラメータ "46" でシフトさせることができます。



デュアル出力の場合に、設定が有効です。 (標準タイプで、型式指定 6 桁目= A、C、E、P の場合のみ)

冷却側比例係数の設定手順



参照 チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

冷却側比例係数を設定をします。



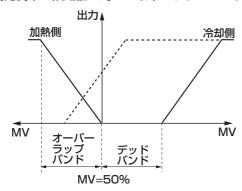


1 キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

西 デッドバンド

冷却側比例帯を設定値に対して以下のようにシフトします。



"**db**" の値が正の場合デッドバンドと言い、負の場合オーバーラップバンドと言います。

• 設定範囲:-50~50%

"**め**" の値は、MV [%] の単位となっていますので、偏差 [%] の単位で設定は、以下の式にて変換して設定してください。

例) 比例帯 (P) = 5.0%のとき、SV に対して 1.0%の偏差 でデッドバンドをかけたいとき

DB [%] =
$$1.0 \times \frac{100}{5.0} = 20$$
 [%]

デッドバンド=20 [%]

デッドバンドの設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

デッドバンドを設定します。



3 □ キーを押して、下段の表示が点滅したら、 □ □ キーで冷却側デッドバンドを「1.5」と設定します。

ここでは、「1.5%」と設定します。



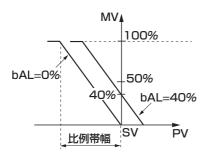
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

1581 出力収束値

MV値にオフセットを加える機能です。

- 設定範囲 bAL:-100~100%
- ●出力収束値("bAL") 機能は、PV と SV より求められる PID 演算の結果の MV 値に、bAL 値をオフセットとして 加算して MV を出力します。

(工場出荷時は、シングル出力の場合は 0%、デュアル出力の場合は 50%)



出力収束値の設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

2 ^変キーを長押しして P ("P") を表示し、▲ マキーでbAL ("bAL") を表示します。

出力収束値を設定をします。



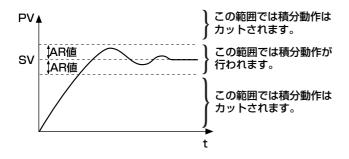


- 4 年一を押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

写 アンチリセットワインドアップ

積分動作を有効とする範囲を限定しオーバーシュートを抑制 する機能をアンチリセットワインドアップと言います。

- 設定範囲 Ar ; 0 ~ 100%FS
- ●アンチリセットワインドアップ ("**Ar**") 機能は、SV を中心 として Ar 設定範囲外の場合には、積分動作をカットしま す。オートチューニングを実行すると自動的に最適値が設 定されます。



注意

本機にはファジィ制御が実装されていますので、ファジィ制御にすれば "bAL、Ar を使用しなくても、オーバーシュートを最小に制御することができます。

アンチリセットワインドアップの設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

2 雪キーを長押しして、P("P")を表示し、▲ **★**キーでAr ("Rr")を表示します。

アンチリセットワインドアップを設定をします。



▲ ****ーで**アンチリセットワインドアップ**を** 「500」と設定します。

ここでは、「500℃」と設定します。



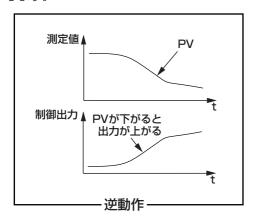
- **//** これの キーを押して、設定を確定します。
- 5 [▲] キーを押して、PV/SV 表示に戻ります。

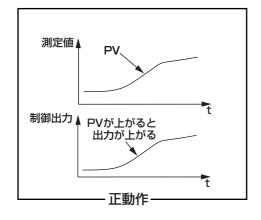
制御動作の正動作/逆動作を設定します。

• 設定範囲 rv-- : 加熱側(逆) / 冷却側(なし)

no-- : 加熱側 (正) / 冷却側 (なし) rvno : 加熱側 (逆) / 冷却側 (正) norv : 加熱側 (正) / 冷却側 (逆) rvrv : 加熱側 (逆) / 冷却側 (逆) nono : 加熱側 (正) / 冷却側 (正)

一般的な温度制御では加熱側が逆動作、冷却側が正動作となります。





正 / 逆の設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

正/逆を設定します。





- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

<u> 55</u>2 SV リミット下限 553 SV リミット上限

SV 設定可能範囲を設定します。測定レンジの範囲内で、任意の値に設定できます。

• 設定範囲: 0~100%FS(下限/上限)

測定レンジとSVリミットとの関係は以下のようになります。





- SVリミット下限/上限は、あらかじめセットアップメニューの以下のパラメータを設定してから設定してください。
 PV入力下限("Pūb")/上限("PūF")
- SV リミットを設定する前にすでに設定している SV (ローカルの SV、パレットの SV 等) にも、後から設定した SV リミットが適用されます。
- 必ず SVh > SVL となるように設定してください。

SV リミット下限 / 上限の設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

2 ② キーを長押しして P ("P") を表示し、▲ ▼ キーでSvL ("5ūL") を表示します。

SV リミットの下限を設定します。



3 **当キーを押して、下段の表示が点滅したら、 ★ キーで正逆設定を「50」と設定します。**ここでは、SV リミット下限を50 ℃と設定します。



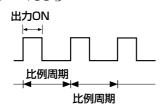
- 4 = キーを押して、設定を確定します。
- 手順2(ミュキーの長押し除く)~手順4を繰り返して、SV リミット上限を設定します。
- 6 ♣ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



接点出力、SSR 駆動出力の場合に、PV 入力が比例帯内にあると一定周期で出力が ON/OFF します。

この周期を比例周期と呼びます。OUT1/OUT2 個別に設定することができます。

• 設定範囲: 1 ~ 150秒



制御出力の種類により以下のような設定をおすすめします。

接点出力	比例周期が短いほどきめ細かい制御ができますが、接点および操作端の寿命が短くなることがあります。本比例周期を調節し、制御性と寿命の調和を図ります。 目安:30 秒
SSR 駆動出力	機械部分がないので、操作端に問題がなければ、短い比例周期でお使いください。 目安:1~2秒

注意

- TC2 は、デュアル出力の場合のみ設定できます。
- 電流出力、電圧出力の場合は設定できません。

OUT1/OUT2 比例周期の設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

2 ^(**) ** (**) **

OUT1 の比例周期を設定します。



フ 当キーを押して、下段の表示が点滅したら、

▶ 🔼 💌 キーで 「60」 と設定します。

ここでは、OUT1の比例周期を60秒と設定します。



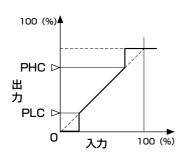
- 4 年一を押して、設定を確定します。
- 6 計す。 本一を押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

PLE: PhE: OUT1 の下限 / 上限リミット PLE: PhE: OUT2 の下限 / 上限リミット

制御出力に下限/上限のリミットを設定します。

• 設定範囲

出力	下限	上限	設定範囲
OUT1	PLC1	PHC1	-3.0 ~ 103.0%
OUT2	PLC2	PHC2	-3.0 ~ 103.0%



参照

リミットの設定方法は、「出力リミッタ種類指定」(41 ページ)



PHC>PLC

OUT1/OUT2 下限/上限リミットの設定手順

1 == キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("aPE [h l") を表示し、▲ == キーで Pid ("Pīd [h 2") を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

OUT1の下限リミットを設定します。



ス ニュキーを押して、下段の表示が点滅したら、

❷ ★ キーで「5.0」と設定します。

ここでは、OUT1 下限リミットを5%と設定します。



1. = 1 キーを押して、設定を確定します。

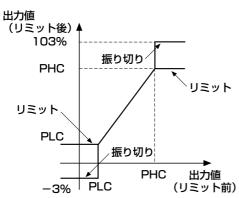
手順2 (ミニキーの長押し除く) ~手順4を繰り返して、OUT1 上限リミット、OUT2 下限 / 上限リミットを設定します。

6 ます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

PEUF 出力リミッタ種類指定

出力値がリミット設定値となった時、その値でリミットする か振り切るかを設定します。

設定により出力は以下のように変わります。



設定範囲は、組み合わせにより以下の16種類があります。

設定	出力 1	(OUT1)	出力 2	(OUT2)
	下限	上限	下限	上限
	1, 578	上版	1, 578	工版
0	-3%	103%	-3%	103%
1	リミット	103%	-3%	103%
2	-3%	リミット	-3%	103%
3	リミット	リミット	-3%	103%
4	-3%	103%	リミット	103%
5	リミット	103%	リミット	103%
6	-3%	リミット	リミット	103%
7	リミット	リミット	リミット	103%
8	-3%	103%	-3%	リミット
9	リミット	103%	-3%	リミット
10	-3%	リミット	-3%	リミット
11	リミット	リミット	-3%	リミット
12	-3%	103%	リミット	リミット
13	リミット	103%	リミット	リミット
14	-3%	リミット	リミット	リミット
15	リミット	リミット	リミット	リミット

出力リミッタの種類の設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 31 ページ。

出力リミッタの種類を設定します。



3 キーを押して、下段の表示が点滅したら、

▶ ★ 15 と設定します。

ここでは、全ての出力を「リミット」と設定します。



ス = キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

5 章

PID パレットパラメータ (Ch3)

PID パレットパラメータ (Ch3) の概要-44

SV 設定値-46

比例带 積分時間 微分時間 - 47

ON/OFF 制御ヒステリシスー 48

冷却側比例带-48

デッドバンドー49

出力収束値-49

アンチリセットワインドアップー50

正/逆設定-50

選択 SV 番号 Max 指定 - 51

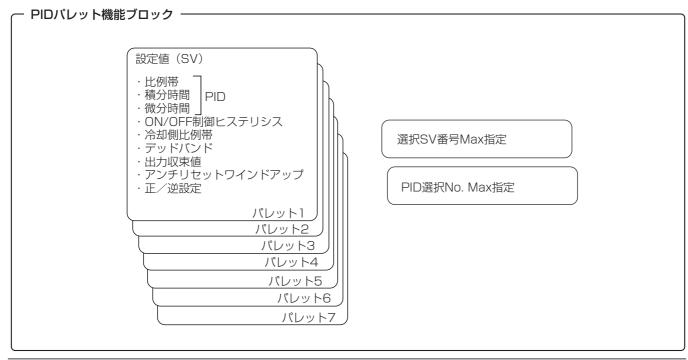
PID 選択 No. Max 指定-51

PID パレットパラメータ (Ch3) の概要

SV や制御パラメータ (PID など) をあらかじめ登録しておく機能です。最大 7 組まで登録でき、番号を呼び出すことで、簡単に切り替えることができます。

制御条件が頻繁に変わる場合などに有効です。

パレットメニュー(Ch3)は、以下のような機能ブロックで構成されています。



参照

• SV No. または PID No. を切り替えるには、「SV No. 切替」(26 ページ)、「PID No. 切替」(27 ページ) また、「DI 機能選択」(94 ページ) を参照してください。

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照 ページ
"5ū /" (Sv1)	SV 設定値 1	SV 設定値を設定します。	SV リミット下限(SVL)~ SV リミット上限(SVH)%FS	0%FS	注1	46
"P!" (P1)	比例帯 1	比例帯を設定します。	0.0 ~ 999.9%	5.0%		47
"[/" (i1)	積分時間 1	積分時間を設定します。	0 ~ 3200sec	240sec		47
"d!" (d1)	微分時間 1	微分時間を設定します。	0.0 ∼ 999.9sec	60.0sec		47
"Ⴙყ5 !" (hyS1)	ON/OFF 制御 ヒステリシス 1	ON/OFF 制御をするときの ヒステリシスを設定します。	0~50%FS	1℃		48
"[oL !" (CoL1)	冷却側比例帯 1	冷却側の比例帯を設定します。	0.0 ~ 100.0	1.0	注2	48
"db /" (db1)	デッドバンド1	デッドバンドを設定します。	-50.0 ~ 50.0%FS	0%	注2	49
"b8L !" (bAL1)	出力収束値 1	制御出力に加算されるオフ セット値です。	-100.0 ~ 100.0%FS	0/50 (single/dual)		49
"Ar !" (Ar1)	アンチリセット ワインドアップ 1	アンチリセットワインド アップを設定します。	0~100%FS	100%FS		50
"-εῦ i" (rEv1)	正/逆 設定1	制御出力の正 / 逆を設定します。	rv (加熱側(逆)/冷却側(なし)) no (加熱側(正)/冷却側(なし)) rvno (加熱側(逆)/冷却側(正)) norv (加熱側(正)/冷却側(逆)) rvrv (加熱側(逆)/冷却側(逆)) nono (加熱側(正)/冷却側(逆))	rv/rvno (single/dual)	注3 RST	50
i i	:	:	i i	i i	:	:
"5บี?" (Sv7)	SV 設定値 7	SV 設定値を設定します。	SV リミット下限(SVL)~ SV リミット上限(SVH)%FS	0%FS	注1	46
"P7" (P7)	比例带 7	比例帯を設定します。	0.0 ~ 999.9%	5.0%		47

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照 ページ
"ニワ" (i7)	積分時間7	積分時間を設定します。	0~3200sec	240sec		47
"പ്റ" (id7)	微分時間 7	微分時間を設定します。	0.0 ~ 999.9sec	60.0sec		47
" 57" (hyS7)	ON/OFF 制御ヒ ステリシス 7	ON/OFF 制御をするときの ヒステリシスを設定します。	0~50%FS(工業値)	1℃		48
"[oL]" (CoL7)	冷却側比例帯 7	冷却側の比例帯を設定します。	0.0 ~ 100.0	1.0	注2	48
"ძხ ^ი " (db 7)	デッドバンド7	デッドバンドを設定します。	-50.0 ~ 50.0%	0%	注2	49
"b8L7" (bAL7)	出力収束値 7	制御出力に加算されるオフ セット値です。	-100.0 ~ 100.0%	0/50 (single/dual)		49
"8 _ሮ ባ" (Ar7)	アンチリセット ワインドアップ 7	アンチリセットワインド アップを設定します。	0~100%FS(工業値)	100%FS		50
"ะยับ"" (rEv7)	正/逆 設定7	制御出力の正/逆を設定し ます。	rv (加熱側(逆)/冷却側(なし)) no (加熱側(正)/冷却側(なし)) rvno (加熱側(逆)/冷却側(正)) norv (加熱側(正)/冷却側(逆)) rvrv (加熱側(逆)/冷却側(逆)) nono (加熱側(正)/冷却側(正))	rv/rvno (single/dual)	注3 RST	50
"รือกิห" (SvMX)	選択 SV 番号 Max 指定	ユーザーキーにて SV 選択 する場合、選択可能な最大 番号を設定します。	Sv0 (ローカル SV) Sv1 (SV=SV1) Sv2 (SV=SV2) Sv3 (SV=SV3) Sv4 (SV=SV4) Sv5 (SV=SV5) Sv6 (SV=SV6) Sv7 (SV=SV7) di (SV = Di 選択)	Sv7		51
"PL #î" (PL1M)	PID 選択 No. Max 指定	ユーザーキーにて PID 選 択する場合、選択可能な最 大番号を設定します。	Pid0 (PID ch) Pid1 (PID 組 No.1) Pid2 (PID 組 No.2) Pid3 (PID 組 No.3) Pid4 (PID 組 No.4) Pid5 (PID 組 No.5) Pid6 (PID 組 No.6) Pid7 (PID 組 No.7) di: PID 組 Di 選択	Pid7		51

注 1: "SVL" と "SVH" の設定値は必ず SvL < Svh となるように設定してください。" SVL" と " SVH" の設定値を変更したときは、SV 設定値 1 ("5」, [h-3") ~ SV 設定値 7 ("5」, [h-3") の設定値を見直してください。

- 注 2:形式指定 5 桁目 \neq S、 \neq V の場合で、形式 6 桁目 = A、C、E、P のとき表示します。
- 注3:正/逆動作の設定("rEV CH2")と同じ値を設定してください。
- 注4: 備考欄に [RST] の記載があるパラメータを変更したときは、本機の電源を一度オフにしてください。
- 注5:設定範囲に網かけのあるパラメータは工業値を表しています。

50!~[50] **SV 設定値**

SV1 ~ SV7 まで7 種類の SV を登録できます。登録した SV は、オペレーションメニューの SV 選択("5 $\bar{\nu}$ の")で選択できます。

設定範囲: SV リミット下限 (SVL) ~ SV リミット上限 (SVH)%FS

ポイント

システムメニュー ("595 [h 『") のランプ SV 機能を使うとSV番号を切り替えたときの制御の乱れを避けることができます。

参照

SV 選択、ローカル SV、DIによる SV 番号切り替えは、「SV No. 切替」(26 ページ)

SV の設定手順

SV1 に 300 \mathbb{C} と設定する場合を例として設定手順を説明します。

運転モード



1 二 キーを長押しして、"パ !" を表示します。 監視モードの MV 出力を表示します。



2 ("aPE [h l") を表示し、 (□ = トーで PLT ("PL「 [h]") を表示します。

パレットメニューを設定をします。



3 ニューを長押しして、▲ マニューで Sv1 ("5」/") を表示します。

SV No.1 を設定します。



4 ■を押して、下段の表示が点滅したら、**△ ▼** キーで、SV を「300.0」と設定します。

ここでは、「300.0℃」と設定します。



雪キーを押して、設定を確定します。

- **5** 手順3 (三半一の長押し除く) から手順5 を繰り返し、同様の操作で、SV2~ SV7まで設定します。
- **7** ます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



PID の設定を行います。パレット 1 ~パレット 7 まで、7 種類の PID を登録することができます。登録した PID は、オペレーションメニュー Ch1 の PID No. 切替 ("PL $_{
m I}$ ") で選択できます。

• 設定範囲 比例帯幅 (P): 0.0 ~ 999.9%

積分時間 (I): 0~3200秒 微分時間 (D): 0.0~999.9秒

参照

PID の詳細は、「比例帯・積分時間・積分時間」(31 ページ)。

- ●PID No. を切り替えると、PID の他に以下のパラメータも合わせて切り替わります。
 - ON/OFF 制御ヒステリシス
 - 冷却側比例值
 - デッドバンド
 - 出力収束値
 - アンチリセットワインドアップ
 - 正/逆設定
- ●オートチューニングを実行すると、PID No. 切替で選択されているパレットの PID パラメータに自動設定されます。

注意

- PID選択機能を使用して正/逆動作を切り換える場合は、 安全のために必ずシステム電源をオフにした状態で行ってください(制御中の正/逆動作切り換えは行わないでく ださい)。
- PID No.≠SV No. の状態から USER KEY を使用して、 (PID No. + 1, SV No. + 1 (送 り)) を実行した場合、 自動的に PID No. = SV No. に値が変更されます。
- PIDの切り換えはパレット単位で行います。異なるパレットの PID を組み合わせて使用することはできません。

PID の設定手順

1 □ キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー("oPE [h !")を表示し、▲ ▼ キーで PLT ("PL「 [h 3")を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 46ページ。



3 ■を押して、下段の表示が点滅したら、 キーで、P1 を「10.0」と設定します。

ここでは、「10.0%」と設定します。



- **5** 上記の手順 2 (<u>□</u> キーの長押しを除く) ~手順 4 を 繰り返して、i1、d1 を設定します。
- 4ーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

hy5:~hy57

ON/OFF 制御ヒステリシス

ON/OFF 制御時のヒステリシスを設定します。パレット 1 \sim パレット 7 まで、7 種類のヒステリシスを登録することができます。登録したヒステリシスは、オペレーションメニューの PID No. 切替 ("PLn/") で選択できます。

• 設定範囲: 0 ~ 50%FS

参照 ON/OFF 制御ヒステリシスの詳細は、「ON/OFF 制御ヒステリシス」 ス」 (32ページ)。

ポイント

PIDパラメータの P = 0 とすると ON/OFF 制御になり

ON/OFF 制御ヒステリシスの設定手順

ここでは、ON/OFF 制御ヒステリシスを 3.0 $^{\circ}$ Cに設定する場合を例として、手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 46 ページ。

3 ● を押して、下段の表示が点滅したら、 **1 1 1 2 1 3 3 4 - 7 6 3 3 5 3 6 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 5 3 3 5 5 5 3 5**

ここでは、「3.0℃」と設定します。

PV **1 1 5 1** SV 30 5

7. 当キーを押して、設定を確定します。

5 ニューを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

[ここ]~[ここ]冷却側比例帯

デュアル出力形を選択したときの冷却側の比例帯を設定します。パレット 1 ~パレットフまで、7種類の冷却側比例帯を登録することができます。登録した冷却側比例帯は、オペレーションメニューの PID No. 切替 ("PLo l") で選択できます。

• 設定範囲: 0.0~100.0

参照

冷却側比例帯の詳細は、「冷却側比例係数」(33ページ)。

冷却側比例帯の設定手順

ここでは、冷却側比例帯を 5.0%に設定する場合を例として、 手順を説明します。

1 = 1 + 一を長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで PLT ("PL「[h 3") を表示します。



参照

プ チャンネル

チャンネルメニューの表示方法は、本章 46 ページ。



ここでは、「5.0」と設定します。



/ = キーを押して、設定を確定します。

キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

351~ 357デッドバンド

| BBL | ~| BBL | 出力収束値

デュアル出力形を選択したときのデッドバンドを設定します。パレット 1 〜パレット 7 まで、7 種類のデッドバンドを登録することができます。登録したデッドバンドは、オペレーションメニューの PID No. 切替 ("PLo I") で選択できます。

• 設定範囲:-50.0~50.0%

参照

デッドバンドの詳細は、「デッドバンド」(34 ページ)。

出力収束値を設定します。パレット 1 〜パレット 7 まで、7 種類の出力収束値を登録することができます。登録した出力収束値は、オペレーションメニューの PID No. 切替("PLn /")で選択できます。

• 設定範囲:-100.0 ~ 100.0%

参照

出力収束値の詳細は、「出力収束値」(35ページ)。

デッドバンドの設定手順

ここでは、デッドバンドを 7.0%に設定する場合を例として、 手順を説明します。



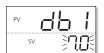
参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章46ページ。

2 <u>当</u>キーを長押しして SV パラメータ ("5〕 /") を表示し、 ★ ★ キーで db1 ("db /") を選択します。



3 単を押して、下段の表示が点滅したら、 キーで、デッドバンドを「7.0」と設定します。 ここでは、「7.0%」と設定します。



7 当キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

出力収束値の設定手順

ここでは、出力収束値を -5.5%に設定する場合を例として、 手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 46ページ。



3 **○ を押して、下段の表示が点滅したら、 ○ ○ 1** キーで、出力収束値を「-5.5」と設定します。 ここでは、「-5.5%」と設定します。



1 = キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

Rr : ~ Rr7

アンチリセットワインドアップ

アンチリセットワインドアップを設定します。パレット 1 ~ パレット 7 まで、7 種類のアンチリセットワインドアップを登録することができます。登録したアンチリセットワインドアップは、オペレーションメニューの PID No. 切替("PLn !")で選択できます。

• 設定範囲: 0.0~ 100.0%

参照 アンチリセットワインドアップの詳細は、「アンチリセットワインドアップ」(36ページ)。

アンチリセットワインドアップの設定手順

ここでは、アンチリセットワインドアップを 200 ℃に設定する場合を例として、手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章46ページ。

2 == キーを長押しして SV パラメータ ("5u /") を表示し、 (**) キーで Ar1 ("#r /") を選択します。



ここでは、「200.0℃」と設定します。



7. ニュキーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

FEJTI~FEJTI正/逆設定

制御動作の正 / 逆を設定します。パレット 1 〜パレットフまで、7 種類の正 / 逆設定を登録することができます。登録した正 / 逆設定は、オペレーションメニューの PID No. 切替 ("PLn l") で選択できます。

設定	制御動作
ΓV	加熱側(逆)/ 冷却側(なし)
no	加熱側(正)/冷却側(なし)
rvno	加熱側(逆)/ 冷却側(正)
norv	加熱側(正)/ 冷却側(逆)
rvrv	加熱側(逆)/ 冷却側(逆)
nono	加熱側(正)/ 冷却側(正)

参照

正/逆設定の詳細は、「正/逆設定」(37ページ)。

正 / 逆設定の設定手順

ここでは、正/逆設定を「加熱側(逆)/冷却側(正)」に設定する場合を例として、手順を説明します。

1 = 1 + -を長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("aPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで PLT ("PL「[h 3") を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 46 ページ。





キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

ポイント

PID 選択機能を使用して正/逆動作を切り換える場合は、安全のために必ずシステム電源をオフにした状態で行ってください(制御中の正/逆動作切り換えは行わないでください)。

550H 選択SV番号Max指定

PL III PID選択No. Max指定

USER キーから SV No. を切り替える場合に、SV No. の何番までを切り替えの対象とするかを設定します。

• 設定範囲: SVO~SV7、di

参照 USER キーで SV No. を切り替えるには、「USER キー割付指定」 (93 ページ)を参照してください。 USER キーから PID No. を切り替える場合に PID No. の何番までを切り替えの対象とするかを設定します。

• 設定範囲: PIDO~PID7、di

●駅 USER キーで PID No. を切り替えるには、「USER キー割付指定」 (93 ページ)を参照してください。

SV NO.Max 指定の設定手順

ここでは、SV4 までを切り替えの対象とする場合を例として、手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章46ページ。



3 単を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「Sv4」と設定します。

ここでは、SV No.4までを切り替えの対象とします。



7. ニュキーを押して、設定を確定します。

PID No. Max 指定の設定手順

ここでは、PID6 までを切り替えの対象とする場合を例として、手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 46ページ。



3 響を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「Pid6」と設定します。

ここでは、PID No.6までを切り替えの対象とします。



キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

MEMO

6 章

ランプソークパラメータ(Ch4)

ランプソークパラメータ (Ch4) の概要 - 54

ランプソーク実行パターン(ステップ No.) -56

ランプソーク単位時間 - 57

SV 設定値(ステップ 1)~(ステップ 16)

ランプ時間 (ステップ1) ~ (ステップ16)

ソーク時間 (ステップ 1) ~ (ステップ 16) - 58

ランプソークモード-59

ギャランティーソーク ギャランティーソーク下限 ギャランティーソーク上限-60

PV スタート-61

復帰モードー61

パターン選択 Max 設定 パターン選択 Min 設定 - 62

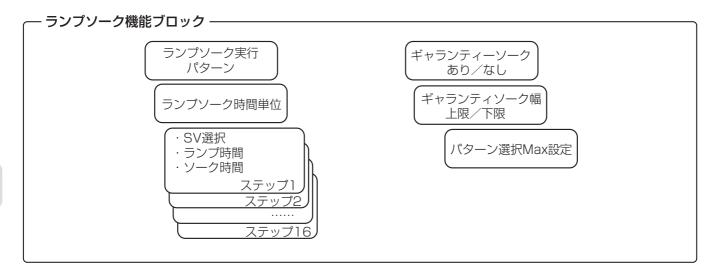
ランプソークパラメータ(Ch4)の概要

SV とその SV が変化する時間をあらかじめ設定しておき、自動的に実行する機能です。

SV の設定を最大 16 ステップまで設定でき、ランプソーク実行パターンを 6 種類の中から選択することができます。

ランプ:目標SVに向かって、SVが変化する状態ソーク:設定されているSVで制御を継続する状態

ランプソークメニュー(Ch4)は、以下のような機能ブロックで構成されています。



表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照ページ
" ዖ ና _ሰ " (PTn)	ランプソーク実行 パターン	ランプソーク実行パター ンのどのステップを使用 するかを設定します。	0(1 ~ 4 ステップを使用) 1(5 ~ 8 ステップを使用) 2(1 ~ 8 ステップを使用) 3(9 ~ 12 ステップを使用) 4(13 ~ 16 ステップを使用) 5(9 ~ 16 ステップを使用) 6(1 ~ 16 ステップを使用) di(di によりパターン No. を 選択)	6	注3	56
" เรเนน " (TiMU)	ランプソーク単位時間	ランプソークの時間を設 定するときの単位を設定 します。	hh.MM (hour: min) MM.SS (min: sec)	hh.MM		57
"5ū- / " (Sv-1)	(ステップ 1) SV 設定値	SVを設定します。	0~100%FS	0%FS		58
" 「Ո l- "(TM1r)	(ステップ 1) ランプ時間	ランプ時間を設定します。	00:00 ~ 99:59 (hour: min/min: sec)	00:00(hour: min)		
" 「「」「S " (TM1S)	(ステップ 1) ソーク時間	ソーク時間を設定します。	00:00 ~ 99:59 (hour: min/min: sec)	00:00(hour: min)		
:	:	:	:	:	:	:
"5ົມ ໄ 6" (Sv16)	(ステップ 16) SV 設定値	SVを設定します。	0~100%FS	0%FS		58
"「店 " (T16r)	(ステップ 16) ランプ時間	ランプ時間を設定します。	00:00 ~ 99:59 (hour: min/min: sec)	00:00(hour: min)		
"「165 " (T16S)	(ステップ 16) ソーク時間	ソーク時間を設定します。	00:00 ~ 99:59 (hour: min/min: sec)	00:00(hour: min)		

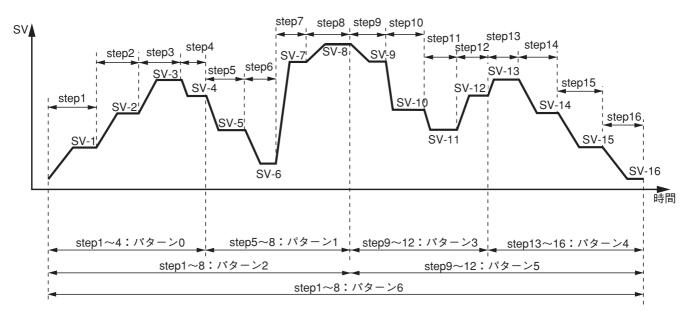
表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照ペーシ
" Nod " (Mod)	ランプソークモード	プログラム運転の方法を 設定します。	0 (P-ON 無、END 続行、 OFF 続行、Jピート無)	0	RST	59
			1 (P-ON 無、END 続行、 OFF 続行、JL® -h有)			
			2 (P-ON 無、END 続行、 OFF スタンバイ、リピート無)			
			3 (P-ON 無、END 続行、 OFF スタンバイ、リピート有)			
			4 (P-ON 無、END スタンバイ、 OFF 続行、リピート無)			
			5 (P-ON 無、END スタンバイ、 OFF 続行、リピート有)			
			6 (P-ON 無、END スタンバイ、 OFF スタンバイ、リピート無)			
			7 (P-ON 無、END スタンバイ、 OFF スタンバイ、リピート有)			
			8 (P-ON 有、END 続行、 OFF 続行、Jピート無)			
			9 (P-ON 有、END 続行、 OFF 続行、Jピート有)			
			10 (P-ON 有、END 続行、 OFF スタンバイ、リピート無)			
			11 (P-ON 有、END 続行、 OFF スタンバイ、リピート有)			
			12 (P-ON 有、END スタンバイ、 OFF 続行、リピート無)			
			13 (P-ON 有、END スタンバイ、 OFF 続行、リピート有)			
			14 (P-ON 有、END スタンバイ、 OFF スタンバイ、リピート無)			
			15 (P-ON 有、END スタンバイ、 OFF スタンバイ、リピート有)			
" 65ot " (GSok)	ギャランティー ソーク ON/OFF	ギャランティーソークの 有り/無しを設定します。	oFF(ギャランティーソーク無) on (ギャランティーソーク有)	oFF		60
" 65-L " (GS-L)		ギャランティソーク幅の下限を設定します。	0~50%FS	5 °C		60
"65-h " (GS-h)		ギャランティソーク幅の上限を設定します。	0~50%FS	5 °C		
" PūSF " (PvST)	. —	ランプソークを PV でス タートするかを設定しま す。	oFF(PV スタートしない) on (PV スタートする)	oFF		61
"Loni" (ConT)	復帰モード	ランプソーク中に停電 し、復帰した際の動作を 設定します。	rES(リセット) Con(継続) ini (再スタート)	rES	注3	
' ዖГոበ " (PTnM)	パターン選択 Max 設 定	ユーザーキーにてパター ン選択する場合、選択可 能な最大番号を設定しま す。	0 ~ 6、di	6		62
"Pnin" (PMin)	パターン選択 Min 設 定	ユーザーキーにてパター ン選択する場合、選択可 能な最小番号を設定しま す。	0 ~ 6 、 di	0		

注 1:備考欄に [RST] の記載があるパラメータを変更したときは、本機の電源を一度オフにしてください。

注2:設定範囲に網掛けのあるパラメータは工業値を表しています。

注3:本パラメータは、ランプソーク運転中に変更しないでください。必ず "Pr.["="off" の状態にしてから変更してください。

Pro ランプソーク実行パターン (ステップ No.)



16ステップあるランプソーク実行パターンを7種類に分け、いずれか1つを選択して実行することができます。

設定範囲 0:1~4ステップ

1:5~8ステップ

2:1~8ステップ

3:9~12ステップ

4:13~16ステップ

5:9~16ステップ

6:1~16ステップ

注 意 本パラメータは、ランプソーク運転中に変更しないでください。必ず "Prω"="ωFF" の状態にしてから変更してください。

ランプソーク実行パターンの設定手順

 $1 \sim 4$ ステップを実行する場合を例として設定手順を説明します。

運転モード



1 当キーを長押しして、Mv1 ("応 !") を表示します。 監視モードの MV1 出力を表示します。



ランプソークメニューを設定をします。



3
二 キーを長押しして、 ← マキーで PTn ("Pfn") を表示します。

実行パターンを選択します。



ここでは、「パターン〇」と設定します。



四キーを押して、設定を確定します。

6 at a state of the state of

______フンプソーク単位時間

ランプソークを実行するときの時間の単位を設定します。 次のいずれかを選択します。

• 設定範囲 hh : MM (時間:分)

MM:SS(分:秒)

注 意 時間単位はステップごとに設定することはできません。 全ステップー括で設定します。

ランプソーク単位時間の設定手順



参照 オペレーションメニューの表示方法は、本章 56 ページ。

ランプソーク単位時間を選択します。



3 単を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「hh.MM」と設定します。

ここでは、「時間:分」と設定します。

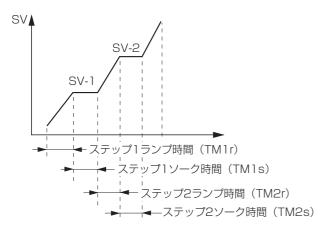


- **/** 当キーを押して、設定を確定します。
- **5** かまーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

| 555-1| ~ 555 15 SV 設定値(ステップ 1)~(ステップ 16) | 571 1-1 ~ [15-1 ランプ時間(ステップ 1)~(ステップ 16) | 571 15 ~ [155] ソーク時間(ステップ 1)~(ステップ 16)

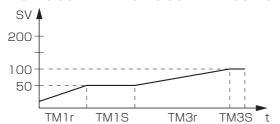
ランプソークのSV、ランプ時間、ソーク時間を設定します。 各、設定範囲は以下のとおりです。

sv	SV リミット下限(SVL)~ SV リミット上限(SVH)%FS
ランプ時間	00:00-99:59 (hour: min/min: sec)
ソーク時間	00:00-99:59 (hour: min/min: sec)



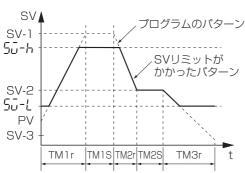
ランプ時間、ソーク時間がともに 0 のセグメントは スキップされます。

[例]



 SV リミット機能 (SV-h、SV-L)は、ランプソークが RUN 中でも有効です。

設定値(SV-n)の値は変化しませんが、ランプソーク中の SV にはリミットがかかります。そのため下のようなパターンになり、設定時間通りに変化しないことがあります。



ランプソーク単位時間の設定手順



参照 オペレーションメニューの表示方法は、本章 56 ページ。

2 ② キーを長押しして、▲ ****** キーでSv-1("5□- /") を表示します。

ステップ 1 の目標 SV 値を設定します。



3 ■を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「200.0」と設定します。

ここでは、「200℃」と設定します。

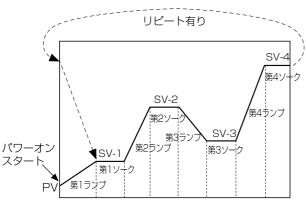


- **プー** = キーを押して、設定を確定します。
- 手順2(<u>三</u>キーの長押し除く)から手順4を繰り返して、ランプ時間、ソーク時間を設定します。 さらに必要なステップまで同様の操作で設定します。

『□□ ランプソークモード

ランプソークの運転方法を設定します。 以下の項目について設定できます。

パワーオン スタート	本体の電源を投入すると現在の PV 値からランプ ソークがスタートします。
END 時出力	ランプソーク終了後、END 時の状態を継続します。
OFF 時出力	ランプソーク終了後、OFF 時の状態になります。
リピート 動作	ランプソークの最終ステップ終了後、ステップ 1 から再スタートします。



TM1r TM1s TM2r TM2s TM3r TM3s TM4r TM4s

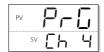
運転方法の組み合わせにより、以下の 16 種類のモードから 選択します。

MOD	パワー オン スタート	END 時出力	OFF 時出力	リピート 動作
0	なし	制御続行	制御続行	なし
1	なし	制御続行	制御続行	あり
2	なし	制御続行	スタンバイモード	なし
3	なし	制御続行	スタンバイモード	あり
4	なし	スタンバイモード	制御続行	なし
5	なし	スタンバイモード	制御続行	あり
6	なし	スタンバイモード	スタンバイモード	なし
7	なし	スタンバイモード	スタンバイモード	あり
8	あり	制御続行	制御続行	なし
9	あり	制御続行	制御続行	あり
10	あり	制御続行	スタンバイモード	なし
11	あり	制御続行	スタンバイモード	あり
12	あり	スタンバイモード	制御続行	なし
13	あり	スタンバイモード	制御続行	あり
14	あり	スタンバイモード	スタンバイモード	なし
15	あり	スタンバイモード	スタンバイモード	あり

ポイント リピート動作がない場合は、ランプソーク終了時、最後 SV 値を保持します。

ランプソークモードの設定手順

1 = 1 + 一を長押しして設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ■ 1 + 一で PrG ("Pr [c] [h l") を表示します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 56ページ。

ランプソークモードを設定します。



3 ■を押して、下段の表示が点滅したら、▲ **★** +ーで、「1」と設定します。

ここでは、ランプソーク運転を繰り返すように設定します。



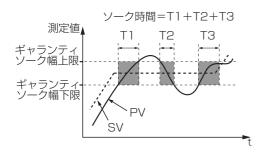
- **プル** キーを押して、設定を確定します。
- **5** かまーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

[555E] ギャランティーソーク

<u>[5-1</u> ギャランティーソーク下限

[55-5] ギャランティーソーク上限

ソーク時間を保障する機能です。SV に対して設定した温度幅に入っている場合のみ、ソーク時間のカウントを行います。下の図の網掛け部分の合計がソーク時間としてカウントされます。合計のソーク時間が設定されているソーク時間と等しくなると次のステップへ進みます。



以下の設定があります。

ギャランティソーク : あり/なしギャランティソーク上限 : 0~50%FS

ギャランティソーク下限:0~50%FS

ギャランティーソークの設定手順

ギャランティソークを「あり」として、上下限の温度幅を 5℃と設定する場合を例として説明します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 56 ページ。

2

② キーを長押しして、▲ ▼ キーでGSok("55ot")
を表示します。

実行パターンを選択します。



3 ■ を押して、下段の表示が点滅したら、 **→ →** キーで、「on」と設定します。

ここでは、ギャランティーソークを設定します。



- **プル** キーを押して、設定を確定します。
- **5 ニーで GS-L ("近5-L") を表示します。** ギャランティソークの下限を設定します。



6 季押して、下段の表示が点滅したら、 ★ +ーで、「5.0」と設定します。 ここでは、ギャランティーソーク下限を「5.0 ℃」と



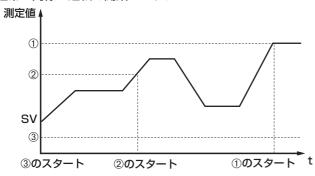
設定します。

- 7 手順5~手順6を繰り返して、ギャランティソーク 上限GS-h ("L5-h") を設定します。
- 8 ニューを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

PJ57 **PV スタート**

ランプソークスタート (RUN) 時、測定値 (PV) とプログラムパターンが一致する最初のポイントを探し、その点から 運転を開始する機能です。

PV = ③ のように、測定値がパターンに一致しなかった場合、 通常と同様に運転を開始します。



• 設定範囲

on : PV スタートあり oFF : PV スタートなし

PV スタートの設定手順

PV スタートを有効にする方法を説明します。



参照 オペレーションメニューの表示方法は、本章 56 ページ。



3 ■ を押して、下段の表示が点滅したら、 **→ →** キーで、「on」と設定します。

ここでは、PV スタートありに設定します。



4 ニューを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

[ロー] 復帰モード

ランプソーク運転中に停電などにより PXGの電源が OFF となった場合、ON するときのランプソーク動作を設定することができる機能です。)

(最大で5分前の状態にもどります。)

• 設定範囲

rES : ランプソークを運転しません。

Con : 電源 OFF 時の状態から継続して運転を行いま

す。

ini : 最初のステップからランプソークを再開しま

す。

注意 本パラメータは、ランプソーク運転中に変更しないでください。必ず "Pr.□"="oFF" の状態にしてから変更してください。

復帰モードの設定手順

復帰モードを継続して運転を行うモードに設定する場合を例 として説明します。

1

□ キーを長押しして、設定モードのオペレーションメニュー("oPE [h l")を表示し、
□ マPrG
("PrG [h 4")を表示します。



参照 オペレーションメニューの表示方法は、本章 56 ページ。

2 雪キーを長押しして、▲ マキーでConT("[on「") を表示します。



3 ■を押して、下段の表示が点滅したら、 **→** +ーで、 [Con] と設定します。

ここでは、継続して運転を行うモードを設定します。



4 amキーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

PT-11 パターン選択 Max 設定 PDITA パターン選択 Min 設定

USER キーでランプソークパターン送りを行う場合の パターン最大値 / 最小値を設定します。

- 設定範囲:0~6、di
- **参照** ランプソークのパターンは、「ランプソーク実行パターン」
 - (56 ページ)

 USER キーは「USERキー割付指定」(93 ページ)。

パターン選択 Max/Min の設定手順

ここではパターン最小値を 2、最大値を 4 とする場合を例として説明します。



- **参照** オペレーションメニューの表示方法は、本章 56 ページ。
- 2

 二 キーを長押しして、 → ▼キーで PTnM("P「∩「!")
 を表示します。

実行パターンを選択します。



3 ■を押して、下段の表示が点滅したら、▲ **→** キーで、「4」と設定します。

ここでは、4パターンまで選択可能に設定します。



- **/**
 二 キーを押して、設定を確定します。
- **6** ■を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「2」と設定します。

ここでは、2パターンから選択可能に設定します。



- **7** ニューを押して、設定を確定します。
- 8 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

7 章

モニタパラメータ (Ch5)

モニタパラメータ (Ch5) の概要 - 64

ランプソーク 実行状態表示 - 65

制御出力表示 - 65

PFB 入力值表示 - 66

リモートSV (RSV) 入力表示 - 66

ヒータ電流値-67

漏れ電流値-67

タイマ残時間 - 68

エラー要因表示 - 68

選択中のパレット No. - 69

選択中のパターン No. - 69

モニタパラメータ(Ch5)の概要

現在の入力状態、出力状態を確認することができます。

モニタ表示には、以下のものがあります。

本パラメータは表示のみです。設定変更はできません。

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	備考	参照 ページ
"5ГЯГ" (STAT)	ランプソーク実行 状態表示	ランプソークの走行状態を表示します。	oFF (ランプソーク停止中) 1-rP (step1 ランプ中) 1-Sk (step1 ソーク中) : : 16rP (step16 ランプ中) 16Sk (step16 ソーク中) End (ランプソーク終了)		65
"Nu !" (Mv1)	制御出力(MV1) 表示	制御出力(OUT1)の出力値を表示します。	-3.0 ~ 103.0%		65
"กิ _บ ิ2" (Mv2)	制御出力(MV2) 表示	制御出力(OUT2)の出力値を表示します。 (dual 制御時)	-3.0 ~ 103.0%	注 1	
"PFb" (PFb)	PFB 入力值表示	ポジションフィードバック入力値を表示し ます。	-3.0 ~ 103.0%	注2	66
"r วีบ" (rSv)	リモート SV (RSV)入力表示	RSV の入力値を表示します。	-5 ∼ 105%FS	注3	66
"[[" (CT1)	ヒータ電流値	CT の電流値を表示します。	0, 0.4 ~ 50.0A	注 4	67
"L[/" (LC1)	漏れ電流値	漏れ電流値を表示します。	0, 0.4 ~ 50.0A	注 4	67
"[[]!" (TM1)	タイマ 1 残時間	タイマ 1 の残時間を表示します。	0~9999秒/0~9999分	注 5	68
"「?" (TM2)	タイマ 2 残時間	タイマ2の残時間を表示します。	0~9999秒/0~9999分	注 5	
"「13" (TM3)	タイマ 3 残時間	タイマ3の残時間を表示します。	0~9999秒/0~9999分	注 5	
"「!!\" (TM4)	タイマ 4 残時間	タイマ4の残時間を表示します。	0~9999秒/0~9999分	注 5	
"「175" (TM5)	タイマ 5 残時間	タイマ 5 の残時間を表示します。	0~9999秒/0~9999分	注 5	
"FRLC" (FALT)	エラー要因表示	発生しているエラーの要因を表示します。	FALT=□□0□ □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□		68
"PLno" (PLno)	選択中のパレット No.	現在選択している PID パレットの番号を表示します。	0~7		69
"ΡΓ _{ηο} " (PTno)	選択中のパターン No.	現在選択しているランプソークのパターン 番号を表示します。	0~6		69

注 1 : 型式指定 6 桁目= A、C、E、Pのとき表示します(標準タイプのみ)。

注2:型式指定5桁目= Vのとき、表示します。

注3:型式指定7桁目= H、K、E、2、または11桁目= D のとき表示します(RSV付のみ)。

注4:型式指定7桁目=G、J、または11桁目=Aのとき表示します(CT付のみ)。

注5 :型式指定9桁目、または11桁目により表示/非表示が変わります。

注6:設定範囲に網掛けのあるパラメータは工業値を表しています。

STRE ランプソーク 実行状態表示

ランプソークの現在の実行状態を表示します。 以下の状態があります。

表示	状態
"oFF"	ランプソーク停止中
"	ステップ 1 ランプ中
" I-SE"	ステップ 1 ソーク中
"2-rP"	ステップ 2 ランプ中
"2-SŁ"	ステップ 2 ソーク中 ・
: " 16rP"	: ステップ 16 ランプ中
" I6SE"	ステップ 16 ソーク中
"End"	ランプソーク終了

参照

ランプソークの詳細は、「6章 ランプソークパラメータ」 (53ページ)

ランプソーク実行状態の確認手順

運転モード



キーを長押しして、"パ /" を表示します。

監視モードの MV1 を表示します。



運キーを長押しして、 設定モードのチャンネルメ 2 ニュー ("aPE [h !") を表示し、▲ ▼キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。

モニタメニューを表示します。



雪キーを長押しして、▲ マキーで STAT ("5\'\P\''") を表示します。

ランプソークの実行状態を確認します。



📠 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

[10] [10] 制御出力表示

OUT 1/OUT2 の現在の出力値を表示します。

制御出力表示の確認手順

運キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h !") を表示し、 キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本ページ。

雪キーを長押しして、▲ マキーで Mv1 ("パ」") を表示します。

OUT1の制御出力を確認します。



- 手順2と同様の操作(2キーの長押し除く)で Mv2 ("Nū∂")を確認します。
- キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

PFB PFB 入力值表示

制御方式をポジションフィードバック(PFB)で使用してい るときに、電動バルブの開度を表示します。

PFB の詳細は、「12 章 ポジションフィードバックパラメータ」 (125ページ)

PFB 入力値表示の確認手順

キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ____ ("oPE [h !") を表示し、▲ ▼キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章65ページ。

当キーを長押しして、▲ ▼キーで PFb ("PFb") を表示します。

電動バルブの開度を確認します。



📠 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

<u>-50</u> リモート SV (RSV) 入力表示

リモート SV 入力値を表示します。

リモート SV 入力値の確認手順

運キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h /") を表示し、🔺 💌 キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 65ページ。

雪キーを長押しして、▲ ▼キーで rSv ("r5ū") を 表示します。

リモートSV 入力値を確認します。



🕋 キーを押して、運転モード PV/SV 表示に戻りま

[[] ヒータ電流値

[[[]] 漏れ電流値

ヒータ電流値を確認します。

参照

ヒータ断線警報は、「CT 用HB 警報設定、ヒステリシス」 (114ページ)

注意

0.4A 以下の電流値は、カットされ 0.0A 表示となります。

ヒータ電流値の確認手順

1 == キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ == キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章65ページ。

2 = キーを長押しして、 = = キーで CT1 ("[[「|"] | |"] を表示します。

ヒータ電流値を確認します。



3 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

漏れ電流値を表示します。

参照

ヒータ断線警報は、「CT用負荷短絡警報設定、負荷短絡警報ヒステリシス」(116ページ)

注意

0.4A 以下の電流値は、カットされ 0.0A 表示となります。

漏れ電流値の確認手順



漏れ電流値を確認します。



3 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



タイマ残時間

タイマ残時間を表示します。

参照

警報ディレイ時間については、「アラームヒステリシス、ディレイ時間、ディレイ時間単位」(113ページ)

タイマ残時間の確認手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 65 ページ。

タイマ 1 の残時間を確認します。



- **3** 手順2と同様の操作(<u></u> = キーの長押し除く)で TM2 ~ TM5 ("「∩2~ 「∩5") を確認します。
- 4 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

FRLE エラー要因表示

発生しているエラーの要因を表示します。

エラー要因の確認手順



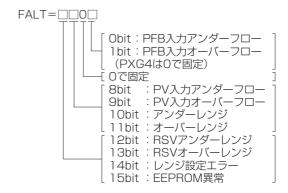
参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 65ページ。

② キーを長押しして、▲ ▼キーでFALT("FAL「") を表示します。

エラーの要因を確認します。





3 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

『Loo 選択中のパレット No. 『「oo 選択中のパターン No.

現在選択中の PID パレット No. を表示します。

パレット No. の確認手順

当キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h /") を表示し、▲ ▼キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章65ページ。

事 キーを長押しして、▲ ▼キーで PLno("PLno") を表示します。

現在選択中のパレット No. を確認します。



▲ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

現在選択中のランプソークパターン No. を表示します。

パターン No. の確認手順

("Non [h 5") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 65ページ。

を表示します。

現在選択中のパターン No. を確認します。



▲ キーを押して、運転モードのPV/SV表示に戻り ます。

MEMO

8 章

セットアップパラメータ(Ch6)

セットアップパラメータ (Ch6) の概要 - 72

PV 入力種類 - 74

PV 入力下限 PV 入力上限-75

小数点位置-75

PV 入力シフト-76

SV オフセット-76

PV 入力フィルター 77

PV 表示ゼロ調整 PV 表示スパン調整 - 78

冷接点補償-79

リモートSV ゼロ調整 リモートSV スパン調整-80

リモートSV 入力レンジ設定-81

リモートSV 入力フィルタ設定 - 82

OUT1 レンジ設定 OUT2 レンジ設定 - 83

FALT 時 OUT1 設定値 FALT 時 OUT2 設定値 - 83

ソフトスタート OUT1 出力設定値 ソフトスタート時間設定 - 84

スタンバイ時 OUT1 出力値設定値 スタンバイ時 OUT2 出力値設定値 - 85

スタンバイモード設定-85

AO 出力種類 - 86

AO 下限スケーリング AO 上限スケーリング - 87

セットアップパラメータ(Ch6)の概要

本機のアナログ入力/出力について設定します。

ここで対象とする入出力には、以下のものがあります。

- ・PV(熱電対や測温抵抗体などのセンサ入力)
- ·RSV (リモートSV入力)
- ・OUT1/OUT2(電流/電圧の制御出力)
- ·AO(転送出力)

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期值	備考	参照 ページ
"Pມີໂ" (PvT)	PV 入力種類	入力のセンサの種類を設定します。	0 (JPT100Ω) 1 (PT100Ω) 2 (J) 3 (K) 4 (R) 5 (B) 6 (S) 7 (T) 8 (E) 9 (機能なし) 10 (機能なし) 11 (機能なし) 11 (機能なし) 12 (N) 13 (PL-Ⅱ) 14 (機能なし) 15 (0 ~ 5V/0-20mA) 16 (1 ~ 5V/4-20mA) 17 (0 ~ 10V) 18 (2 ~ 10V) 19 (0 ~ 100mV)	3 (K)	RST	74
"คิจิ่b" (Pvb)	PV 入力下限	PV 入力の下限値を設定します。	-1999-9999	0 °C	RST	75
"PūF" (PvF)	PV 入力上限	PV 入力の上限値を設定します。	-1999-9999	400 ℃	RST	
"Pūd" (Pvd)	小数点位置	PV/SV表示の小数点位置を設定します。	0 (小数点なし) 1 (小数点1桁) 2 (小数点2桁)	0	RST	75
"คอีย" (PvU)	単位表示	PV/SV 表示の単位を設定します。	°C/°F	°C		_
"PūoF" (PvoF)	PV 入力シフト	PV入力に対するシフト量を設定します。	-10 ∼ 10%FS	0%		76
"500F" (SVoF)	SV オフセット	SVに対するオフセット量を設定します。	-50 ∼ 50%FS	0%		76
"[F" (TF)	PV 入力フィルタ	PV入力フィルタの時定数を設定します。	0.0 ~ 120.0sec	5.0sec		77
"RdJO" (AdJ0)	PV 表示ゼロ調整	PV表示のゼロ側を調整します。	-50 ∼ 50%FS	0%		78
"RdJS" (AdJS)	PV 表示スパン調整	PV表示のスパン側を調整します。	-50 ~ 50%FS	0%		
"r[]" (rCJ)	冷接点補償	冷接点補償のあり / なしを設定します。	oFF(なし)/on(あり)	on		79
"-ENO" (rEMO)	リモート SV ゼロ調整	RSV入力のゼロ側を調整します。	-50 ∼ 50%FS	0%	注 1	80
"rENS" (rEMS)	リモート SV スパ ン調整	RSV 入力のスパン側を調整します。	-50 ∼ 50%FS	0%	注1	
"-En-" (rEMr)	リモート SV 入力 レンジ設定	RSV 入力のレンジを設定します。	0-5 (0 ~ 5V) 1-5 (1 ~ 5V)	1-5v	注 1	81
"-[F" (rTF)	リモート SV 入力 フィルタ設定	RSV入力フィルタの時定数を設定します。	0.0-120.0sec	0.0sec	注 1	82
"[/r" (C1r)	OUT1 レンジ設定	制御出力(OUT1)のレンジを設定します。	0-5 $(0 \sim 5V)$ 1-5 $(1 \sim 5V)$ 0-10 $(0 \sim 10V)$ 2-10 $(2 \sim 10V)$ 0-20 $(0 \sim 20\text{mA})$ 4-20 $(4 \sim 20\text{mA})$	0-10(電圧) 4-20(電流)	注 2 注 3	83
"[2r" (C2r)	OUT2 レンジ設定	制御出力(OUT2)のレンジを設定します。 (転送出力の場合も設定します。)	0-5 $(0 \sim 5V)$ 1-5 $(1 \sim 5V)$ 0-10 $(0 \sim 10V)$ 2-10 $(2 \sim 10V)$ 0-20 $(0 \sim 20\text{mA})$ 4-20 $(4 \sim 20\text{mA})$	0-10(電圧) 4-20(電流)	注3 注4 注5	

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照ページ
"FLo!" (FLo1)	FALT 時 OUT1 設 定値	FALT 時の制御出力(OUT1)の出力値を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	-3.0%		83
"FLo2" (FLo2)	FALT 時 OUT2 設 定値	FALT 時の制御出力(OUT2)の出力値を設 定します。	-3.0 ~ 103.0%	-3.0%	注 6	
"5Fo /" (SFo1)	ソフトスタート OUT1 出力設定値	ソフトスタート時の制御出力(OUT1)の出力値を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	103.0%		84
"SFFN" (SFTM)	ソフトスタート 時間設定	電源投入からソフトスタート終了までの時間を設定します。	00:00 ~ 99:59 (hour:min)	0.00 (hour:min)	注7	
"560 /" (Sbo1)	スタンバイ時 OUT1 出力設定値	スタンバイ時の制御出力(OUT1)の出力値 を設定します。	-3.0 ~ 103.0%	-3.0%		85
"5602" (Sbo2)	スタンバイ時 OUT2 出力設定値	スタンバイ時の制御出力(OUT2)の出力値 を設定します。	-3.0-103.0%	-3.0%	注 6	
"5 <i>ხ</i> ∩ძ" (SbMd)	スタンバイモード 設定	スタンバイ時の警報出力、PV/SV表示の状態を設定します。	ALM表示 Ao PV/SV /出力 出力 表示 0 OFF ON ON 1 ON ON ON	0	RST	85
			2 OFF OFF ON 3 ON OFF ON			
			4 OFF ON OFF			
			5 ON ON OFF 6 OFF OFF OFF			
			7 ON OFF OFF			
"Rof" (AoT)	AO 出力種類	転送出力の種類を選択します。	PV SV MV DV	Pv	注 4	86
"RoL" (AoL)	AO 下限 スケーリング		-100 ~ 100%	0%	注 4	87
"Roh" (Aoh)	AO 上限 スケーリング		-100 ~ 100%	100%	注 4	

- 注 1:形式指定 7 桁目= H、K、F、2、E または 11 桁目= D のとき表示します。
- 注2:形式指定5桁目=E、Pのとき表示します。
- 注3:出力種類に合った設定レンジで選択してください。
- 注4:形式指定6桁目=R、Sのとき表示します。
- 注5:形式指定6桁目=E、Pのとき表示します。
- 注6:形式指定5 桁目≠S、≠ V の場合で、形式6 桁目= A、C、E、P のとき表示します。
- 注7:デュアル制御時は必ず「0:00」に設定してください。
- 注8:備考欄に[RST]の記載があるパラメータを変更したときは、本機の電源を一度オフにしてください。
- 注9:設定範囲に網掛けのあるパラメータは工業値を表しています。

Pur PV 入力種類

PV 入力に使用する、熱電対、測温抵抗体などを以下の中から選択します。

設定	入力の種類	センサの種類
0	JPT100 Ω	測温抵抗体
1	ΡΤ100Ω	<u> </u>
2	J	熱電対
3	К	
4	R	
5	В	
6	S	
7	Т	
8	E	
9	機能なし	
10	機能なし	
11	機能なし	
12	N	
13	PL- II	
14	機能なし	•
15	0 ~ 5V/0-20mA	電圧/電流入力
16	1 ~ 5V/4-20mA	↓
17	0 ~ 10V	電圧入力
18	2 ~ 10V	
19	0 ~ 100mV	+

注意

- 電流入力 (0 \sim 20mA/4 \sim 20mA) から電圧入力 (0 \sim 5V/1 \sim 5V) に変更する場合は、端子台に取り付けてある 250Ω の抵抗を外してください。(逆の場合も同様です)
- 入力の種類(熱電対/測温抵抗体/電圧電流入力によって端子台への接続が異なります。『取扱説明書』で確認してください。

PV 入力種類の設定手順

ここでは、熱電対の種類を工場出荷時の K から R に変更する場合を例として手順を説明します。

運転モード



1 **当キーを長押しして、"心 !" を表示します。** 監視モードの MV 1 を表示します。



2 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h !") を表示し、 キーで SET ("5E「 [h 6") を表示します。
PV 入力の種類を選択します。

3 選キーを長押しして、▲ ▼ キーで PvT ("Pur") を表示します。



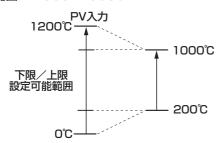


- **「型**キーを押して、設定を確定します。
- 6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

P35 PV 入力下限 PUF PV 入力上限

PV 入力の下限 / 上限を設定します。測定範囲内で任意の下 限/上限が設定できます。

設定範囲:-1999~9999



PV 入力下限 / 上限の設定手順

ここでは、PV 入力の上限を 1000 ℃、下限を 200 ℃に設 定する場合を例として手順を説明します。

雪 キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h l") を表示し、🔼 💌 キーで SET ("SE「 [h 6") を表示します。



オペレーションメニューの表示方法は、本章74ページ。

雪キーを長押しして、▲ ▼ キーで Pvb ("Pūb") を表示します。



雪キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「200.0」と設定します。

ここでは、PV 入力の下限を「200 ℃」と設定します。



- **二キーを押して、設定を確定します。**
- 手順 2 (54)キーの長押し除く)~手順 4 を繰り返 し、PV 入力の上限 PvF("PūF")を「1000℃」と 設定します。
- ── キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

各センサごとの測定可能範囲を超えた設定をすることもでき 注意 ますが、精度保証外となります。

Paa 小数点位置

PV 表示の小数点の位置を設定します。

• 設定範囲 O: 小数点なし

1:小数点1桁 2: 小数点 2 桁



ポイント

小数点2桁は、電圧/電流入力の場合のみ有効です。 温度表示で小数点1桁と設定した場合、1000℃以上で は、小数点以下は表示されません。

小数点位置の設定手順

ここでは、小数点位置を 1 桁に設定する場合を例として手順 を説明します。

雪キーを長押しして、運転モードのチャンネルメ ̄ュー ("oPE [h !") を表示し、▲ 💌 キーで SET ("SE「 [h 6") を表示します。



オペレーションメニューの表示方法は、本章 74ページ。

雪キーを長押しして、▲ ▼ キーで Pvd ("Pūd") 2 を表示します。



□ニキーを押して下段の表示が点滅したら、 3 キーで、「1」と設定します。

ここでは、小数点位置を 1 桁と設定します。



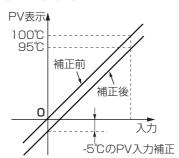
- **二キーを押して、設定を確定します。**
- 🔤 キーを押して、運転モードのPV/SV表示に戻り ます。

Puof PV 入力シフト

PV 入力をシフトして表示する機能です。

他の計器と表示を合わせる場合などに使用します。

• 設定範囲:-10~10%FS



PV 入力シフトの設定手順



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。

2 = キーを長押しして、▲ ▼ キーでPvoF("PūoF") を表示します。



ここでは、PV 入力補正を「-5.0 ℃」と設定します。



- **7.** ニュキーを押して、設定を確定します。

5555 SV オフセット

SVをシフトして設定する機能です。

P制御の場合に残るオフセットをなくすために使用します。

- ・ 制御は、SV オフセットが加算された SV 値で行われます。
- 警報判定は、SV オフセットがかかっていない、表示されている SV で行います。
- 設定範囲:-50~50%FS

SV 補正の設定手順

ここでは、7 \mathbb{C} の SV 補正を設定する場合を例として手順を説明します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74ページ。

2 <u>= キーを長押しして、</u> +ーでSvoF("5uoF") を表示します。



3 キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「7.0」と設定します。

ここでは、SV オフセットを [7.0°] と設定します。



- **7.** 当キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

注意

PV/SV表示の SV 値は、SV オフセットが加算されていない 設定値を表示します。

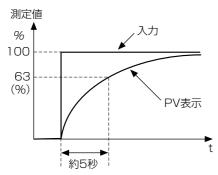
IF PV 入力フィルタ

入力信号のふらつきや、ノイズ成分をカットするローパス フィルターの機能です。

• 設定範囲: 0.0~ 120.0 秒 (入力フィルタ時定数)



入力フィルタ定数を 5 秒に設定したとき、入力を $0 \rightarrow 100$ %とステップ入力すると、下図のように PV 表示は徐々に変化し、 $0 \sim 63.2\%$ まで変化するのに約 5 秒かかります。



注意

入力フィルタの時定数は、工場出荷時は 5 秒に設定されています。特に必要のない限り、変更しないでください。

PV 入力フィルタの設定手順

ここでは、PV 入力フィルタの時定数を 10 秒に設定する場合を例として手順を説明します。

1 = 1 + 一を長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで SET ("5E「[h b") を表示します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。



ここでは、PV 入力フィルタの時定数を「10.0」と 設定します。



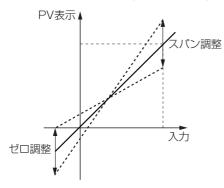
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

Paul PV 表示ゼロ調整 Paul PV 表示スパン調整

PV 表示のゼロ / スパンを調整します。

本パラメータを使用して校正を始める前に、以下の機器を準備してください。

- mv 発生器
 - 1~5V(電圧/電流入力用)
 - 0~100mV(熱電対入力用)
- ダイヤル抵抗器
 - 100.0~400.0Ω(測温抵抗体入力用)
- 設定範囲:-50.~50.0%FS(ゼロ/スパン)



ポイント

- ゼロ/スパンの調整値を「O」に戻せば、調整した値は、 工場出荷時の状態に戻ります。
- ユーザー校正機能は、調節計本体の調整値とは独立した機能ですので、本パラメータに「O」を設定すれば、工場出荷状態に戻すことができます。

PV 表示ゼロ / スパン調整手順

ここでは、PV 表示のゼロ表示が -3 $^{\circ}$ C、スパン表示が 4 $^{\circ}$ C ずれていた場合を例として手順を説明します。

1 mV 発生器、またはダイアル抵抗器から 0%、100 %相当を入力して PV 表示のずれを確認します。

ここでは、ゼロ表示が -3 $^{\circ}$ 、スパン表示が 4 $^{\circ}$ ずれていた とします。

ポイント

熱電対入力の場合は、あらかじめ、冷接点補償を「なし」 に設定して表示の確認を行います。冷接点補償のあり/な し設定は、「冷接点補償」(79ページ)参照。

2 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで SET ("5E「 [h 6") を表示します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章74ページ。

mV 発生器、またはダイアル抵抗器から 0%相当を入 力します。 

5 二キーを押して下段の表示が点滅したら、 → マ、「3.0」と設定します。

ゼロ表示は-3℃ずれていたので、符号を反転した3.0 ℃を設定します。



- 6 キーを押して、設定を確定します。
- 7 mV 発生器、またはダイアル抵抗器から 100%相当 を入力します。
- 8 = キーを長押しして、 キーでAdJS("RdJ5") を表示します。



スパン表示は 4 \mathbb{C} ずれていたので、符号を反転した -4.0 \mathbb{C} を設定します。



- 10 キーを押して、設定を確定します。
- 11 ニューを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

熱電対入力の場合は、冷接点補償を「あり」に設定してから使用します。

「[]] 冷接点補償

センサが熱電対入力の場合に、冷接点補償をするか、しないかを設定します。

通常は「あり」で使用してください。冷接点補償を外部で行う場合、温度偏差をとりたい場合など冷接点補償が不要なときのみ「なし」で使用してください。

・ 設定範囲 on : 冷接点補償あり oFF: 冷接点補償なし

冷接点補償の設定手順

1 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ** キーで SET ("5E「 [h &") を表示します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「oFF」と設定します。

ここでは、冷接点補償を「なし」と設定します。



- **/** 二キーを押して、設定を確定します。
- ちます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

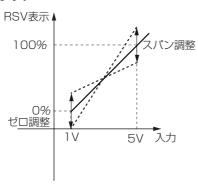
EDD リモートSV ゼロ調整 EDD リモートSV スパン調整

リモートSV のゼロ / スパンを調整します。

出力側の計器とゼロ/スパンを合わせるときに使います。

• 設定範囲:-50.~50.0%FS(ゼロ/スパン)

入力レンジが $1 \sim 5V$ の場合の、ゼロ / スパン調整は以下のようになります。



リモートSVゼロ/スパン調整手順

ここでは、リモートSVのゼロ表示が-5%、スパン表示が7%ずれている場合を例として手順を説明します。

1 mV 発生器から 0%、100%相当を入力してリモートSV表示のずれを確認します。

ここでは、ゼロ表示が -5%、スパン表示が 7%ずれ ていたとします。

- **参照** リモートSVの確認は、「リモートSV (RSV) 入力表示」 (66ページ)
- 2 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで SET ("SEF [h b") を表示します。

PV **5 5 5 5 5**

参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。

- mV 発生器から 0%相当を入力します。
- 4 まキーを長押しして、 キーでrEMO("rENO") を表示します。



5 当キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ★ キーで、「5.0」と設定します。

ゼロ表示は-5%ずれていたので、符号を反転した5.0%を設定します。



- **3** = 1 を押して、設定を確定します。
- 7 mV 発生器から 100%相当を入力します。
- 8 二キーを長押しして、 キーでrEMS("rENS") を表示します。



> スパン表示は 7% ずれていたので、符号を反転した -7.0% を設定します。



- 10 = キーを押して、設定を確定します。
- 11 ます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

FETT リモートSV 入力レンジ設定

リモートSV の入力レンジを設定します。

・ 設定範囲 0-5:0~5V 1-5:1~5V

リモートSV 入力レンジの設定手順

1 ("aPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで"5£「[h 6"を表示します。



参照 オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。



3 二 キーを押して下段の表示が点滅したら、 → キーで、「0-5V」と設定します。 ここでは、リモートSV入力レンジを「0 ~ 5V」と設定します。

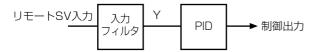


- **7.** 単キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

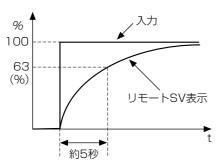
_____ -「「E」 リモートSV 入力フィルタ設定

入力信号のふらつきや、ノイズ成分をカットするローパス フィルターの機能です。

• 設定範囲: 0.0 ~ 120.0 秒 (入力フィルタ時定数)



入力フィルタ定数を5秒に設定したとき、入力を0→100 %とステップ入力すると、下図のようにリモートSV表示は 徐々に変化し、0~63.2%まで変化するのに約5秒かかり ます。



注意

入力フィルタの時定数は、工場出荷時は5秒に設定されてい ます。特に必要のない限り、変更しないでください。

リモート SV フィルタの設定手順

ここでは、リモート SV 入力フィルタの時定数を 10 秒に設 定する場合を例として手順を説明します。

運キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h !") を表示し、▲ 💌 キーで SET ("56「[h 6") を表示します。



オペレーションメニューの表示方法は、本章 74ページ。

を表示します。



■キーを押して下段の表示が点滅したら、
▲ ▼ キーで、「10.0」と設定します。 ここでは、リモート SV 入力フィルタの時定数を



ょりまして、設定を確定します。

▲ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

[] ○ OUT1 レンジ設定[] ○ OUT2 レンジ設定

制御出力(OUT1/OUT2)のレンジを設定します。

• 設定範囲 0-5 ∶0~5V

1-5 : $1 \sim 5V$ 0-10 : $0 \sim 10V$ 2-10 : $2 \sim 10V$

 $0-20:0\sim 20mA$ $4-20:4\sim 20mA$

注意

形式指定で出力 1、2 に電流を選択した場合は、0-5、1-5、0-10、2-10 は設定しないでください。また、出力 1、2 に電圧を選択した場合は、0-20、4-20を設定しないでください。正しく動作しません。

OUT 1/OUT2 レンジの設定手順

ここでは、OUT1 のレンジを $0\sim 20$ mA に変更する場合を 例として手順を説明します。

1 == +ーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで SET ("SEF [h b") を表示します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。

3 準キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「0-20」と設定します。

ここでは、OUT1 レンジを「 $0 \sim 20$ mA」と設定します。



- **プログラス 250 キーを押して、設定を確定します。**
- **5** 手順 2 (<u>国</u>キーの長押しを除く) ~手順 4 を繰り返し、OUT2 を設定します。
- 6 ます。

FLo: FALT時OUT1 設定値 FLo: FALT時OUT2 設定値

本機が FALT 状態 (入力異常)になったときの OUT 1/OUT 2 の出力値を設定します。

• 設定範囲:-3.0 ~ 103.0% (OUT1/OUT2)

FALT 時 OUT 1/OUT 2 の設定手順

ここでは、FALT 時の OUT1/OUT2 の出力値を 5%とする 場合を例として手順を説明します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74ページ。



ここでは、OUT1 の出力を「5.0%」と設定します。



- **5** 手順2(<u></u> キーの長押しを除く)~手順4を繰り返し、OUT2を設定します。
- 4ーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

5501 ソフトスタート OUT 1 出力設定値 5550 ソフトスタート時間設定

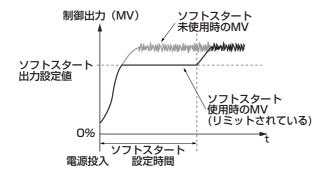
装置(温度調節計も含む)の電源を入れたときに、制御出力 が最大出力になることを抑制する機能です。

電源投入時から、指定した時間の間は制御出力の上限リミットをかけます。

装置の立ち上がり時にヒータ出力を抑えて、負荷を軽くしたい場合などに有効です。

電源投入直後から指定期間を過ぎると(またはSFTM = 0 に変更)、ソフトスタート機能を終了して通常の制御になります。

パラメータ	機能
SFo1	電源投入時から、SFTM に設定されている時間
OUT1 設定值	までの間、OUT1 にリミットをかけます。
SFTM 設定時間	電源投入時からソフトスタートを機能させる時間を設定します。
(単位:hh、mm)	「O」と設定したときはソフトスタートは機能しません。



ポイント マニュアルモード時は、マニュアル出力値が優先出力されますが、ソフトスタート時間のカウントは継続しています。

デュアル出力の場合は、ソフトスタート機能は使用できません。 ソフトスタート中にセルフチューニングを使用しないでください。正しく制御されない事があります。

ソフトスタート OUT1 出力値 / 時間の設定手順

ここでは、ソフトスタート出力を 5%、時間を 30 分と設定 する場合を例として手順を説明します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「5.0」と設定します。

ここでは、OUT1のソフトスタート出力設定値を「5%」と設定します。



7. 電 キーを押して、設定を確定します。

★ キーで "SF「「「」」 を表示します。



6 ■ キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ **★** キーで、「0.30」と設定します。

ここでは、ソフトスタートの時間設定を「30分」と 設定します。



7 ニューを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

5501 スタンバイ時OUT1出力設定値 5502 スタンバイ時OUT2出力設定値

本機がスタンバイモードとなったときの OUT1/OUT2 の出力値を設定します。

• 設定範囲:-3.0~ 103.0% (OUT1/OUT2)

スタンバイ時 OUT 1/OUT2 出力値の設定手順

ここでは、スタンバイ時 OUT1/OUT2 の出力値を 5%とする場合を例として手順を説明します。

PV	<u>5E</u>	T
SV	[h	5

参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章74ページ。

3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「5.0」と設定します。

ここでは、OUT1のスタンバイ時出力を「5%」と設定します。

- **7.** 🍱 キーを押して、設定を確定します。
- 5 手順 2 (<u>国</u>キーの長押しを除く) ~手順 4 を繰り返し、OUT2 のスタンバイ時出力を設定します。
- 6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

5688

スタンバイモード設定

スタンバイ時の転送出力、アラーム出力、運転モード表示の 状態を設定します。

次の3つについて設定します。

- ·AO(転送出力)
- ・DO(ディジタル出力)
- ・PV/SV表示(運転モード表示)

以下の4種類の組み合わせから選択します。

• 設定範囲

SbMd	AO (転送出力)	Do (ディジタル出力)	PV/SV 表示
0	ON	OFF	ON
1	ON	ON	ON
2	OFF	OFF	ON
3	OFF	ON	ON
4	ON	OFF	OFF
5	ON	ON	OFF
6	OFF	OFF	OFF
7	OFF	ON	OFF

転送出力: OFF の状態では、転送出力は-3%が出力されます。

スタンバイモードの設定手順

ここでは、スタンバイ時にディジタル出力のみが OFF となる場合を例として手順を説明します。

1 = 1 + -を長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("aPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで SET ("SEF [h b") を表示します。

参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74ページ。

2 当キーを長押しして、 キーで"56Nd"を表示します。

3 二キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「O」と設定します。

ここでは、「AO = ON、ALM = OFF、 PV/SV = ON」と設定します。



- **7.** 運ニキーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

Roll AO 出力種類

どの内容を転送出力するかを設定します。

次の5種類から選択します。

• 設定範囲 Pv: 測定値

Sv:設定値 Mv:制御出力 Dv:偏差(SV-PV)

AO出力種類の設定手順

ここでは、AO 出力種類を SV とする場合を例として手順を 説明します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。

2 = キーを長押しして、▲ ▼ キーで AoT ("Ao「") を表示します。



ここでは、転送出力種類を「SV」と設定します。

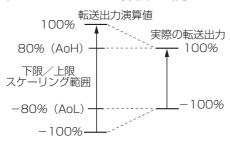


- **/** 3年一を押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

Rol AO 下限スケーリング Roh AO 上限スケーリング

転送出力の下限 / 上限を設定します。

·設定範囲:-100-100%FS(下限/上限)



設定値は次式で求めてください。(下記設定例を合わせて参照してください。)

設定値(%) = (下記 A ÷ 下記 B) × 100 [%] A = 設定したい温度-パラメータ "**Pūb**" の設定値 B = パラメータ "**Pūb**" の設定値 - "**Pūb**" の設定値

- 転送出力種類(例:SV)の値が、AoL の設定値と等しく なったとき、転送出力は 0%(出力)になります。
- 転送出力種類 (例: SV) の値が、AoHの設定値と等しくなったとき、転送出力は 100% (出力) になります。

注意

必ず AoH > AoL となるように設定してください。

AO 下限 / 上限スケーリングの設定手順

ここでは、 $-80 \sim 80\%$ にスケーリングする場合を例として手順を説明します。

1 ("oPE [h l")を表示し、▲ ▼ キーで SET("SEF [h b")を表示します。



参照

オペレーションメニューの表示方法は、本章 74 ページ。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「-80」と設定します。

ここでは、AOの下限を「-80%」と設定します。



- 手順2(雪キーの長押しを除く)~手順4を繰り返し、AOの上限("Roh")を「80%」と設定します。
- 6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

MEMO

9 章

システムパラメータ (Ch7)

システムパラメータ (Ch7) の概要 - 90

USER キー割付指定- 93

DI 機能選択 - 94

DO イベント種類設定-96

DO オプション機能設定-98

ランプ SV 有効 / 無効 ランプ SV 下傾斜 ランプ SV 上傾斜 ランプ SV 傾斜時間単位 - 99

ランプSV表示モード- 100

制御方式-101

制御対象-108

立上げ時モード設定-110

システムパラメータ(Ch7)の概要

システムパラメータでは、本機の基本的な操作、動作について設定します。

以下のような項目について設定します。

- USER キー (MM)の機能設定
- DI 機能設定
- DO 機能設定
- SV のランプレート設定
- 制御方式
- ・立上げ時モード設定

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期值	備考	参照 ページ
"มะ E ป" (UkEy)	USER キー割付指定	[USER] キーの割付を設定します。	0(機能なし) 1(STBYのON/OFF 切替) 2(Auto/Manual 切替) 3(Local/Remote 切替) 4(設定しないでください) 5(AT 起動(標準)) 6(AT 起動(低 PV)) 7(設定しないでください) 8(ランプソークの RUN/OFF) 10(ランプソークの RUN/OFF) 10(ランプソークの RUN/HOLD) 11(設定しないでください) 12(ラッチ解除(DO1)) 14(ラッチ解除(DO2)) 15(ラッチ解除(DO3)) 16(ラッチ解除(DO3)) 16(ラッチ解除(DO5)) 18(タイマ起動(DO3)) 19(タイマ起動(DO3)) 20(タイマ起動(DO3)) 21(タイマ起動(DO3)) 22(タイマ起動(DO3)) 23(SV No. + 1(送り)) 24(PID No. + 1(送り)) 25(設定しないでください) 26(パターン No. + 1(送り)) 27(SV No. + 1、PID No. + 1(送り))	2	RST	93
"dĒ !" (di1)	DI-1 機能選択	DI-1 の機能を設定します。	0 (機能なし) 1 (STBYのON/OFF 切替) 2 (Auto/Manual 切替) 3 (Local/Remote 切替) 4 (設定しないでください) 5 (設定しないでください) 6 (AT 起動 (標準)) 7 (AT 起動 (低 PV)) 8 (設定しないでください) 9 (設定しないでください) 10 (ランプ SVの有効 / 無効) 11 (ランプ SVの HOLD) 12 (ランプソーク RUN/OFF) 13 (ランプソーク RUN/HOLD) 14 (設定しまい除(全て)) 16 (ラッチ解除 (DO1)) 17 (ラッチ解除 (DO2)) 18 (ラッチ解除 (DO3)) 19 (ラッチ解除 (DO3)) 19 (ラッチ解除 (DO4)) 20 (タイマ起動 (DO4)) 21 (タイマ起動 (DO4)) 22 (タイマ起動 (DO4)) 23 (タイマ起動 (DO4)) 25 (タイマ起動 (DO5)) 26 (SV No. + 1) 27 (SV No. + 2)	0	注1 RST	94

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期值	備考	参照 ページ
"ਰਹੇ i" (di1)	DI-1 機能選択	DI-1 の機能を設定します。	28 (SV No. + 4) 29 (PID No. + 1) 30 (PID No. + 2) 31 (PID No. + 4) 32 (機能なし) 33 (機能なし) 34 (機能なし) 35 (SV No.、PID No. + 1) 36 (SV No.、PID No. + 2) 37 (SV No.、PID No. + 4) 38 (パターン No.+1) 39 (パターン No.+4) 41 (DI ソフトスタート) 42 (ランプソーク RUN) 43 (ランプソーク HOLD) 44 (DO1 立ち上がり時ランプソーク RUN) 45 (DO2 立ち上がり時ランプソーク RUN) 47 (DO4 立ち上がり時ランプソーク RUN) 47 (DO4 立ち上がり時ランプソーク RUN) 48 (DO5 立ち上がり時ランプソーク RUN)	0	注1 RST	94
"dī2" (di2)	 DI-2 機能選択	 DI-2 の機能を設定します。	0-48	0		
"ðī3" (di3)	DI-3 機能選択	DI-3 の機能を設定します。	0-48	0	-	
"님 (di4)	DI-4 機能選択	DI-4 の機能を設定します。	0-48	0		
"ð[5" (di5)	DI-5 機能選択	│ │DI-5 の機能を設定します。	0-48	0	1	
"do 1「" (do1T)	DO1 イベント種類設定	何のトリガで DO1 を出力するか を設定します。	0-102	0	注 2 RST	96
"ਰoP i" (doP1)	DO1 オプション機能 設定	4 種類のオプション機能を ビット単位で割り付けます。	0000-1111	0000		98
:	:	:	:	:	1	:
"ძი5Г" (do5T)	DO5 イベント種類設定	何のトリガで DO5 を出力するか を設定します。	0-102	0		98
"doP5" (doP5)	DO5 オプション機能 設定	4種類のオプション機能を ビット単位で割り付けます。	CittO: イベント出力ラッチ機能	0000		98
"-กฅ" (rMP)	ランプ SV 有効 / 無効	ランプ SV 動作の有効 / 無効を 設定します。	OFF:無効 ON:有効	ON		99
"rNPL" (rMPL)	ランプ SV- 下傾斜	ランプ SV 機能の下傾斜の レートを設定します。	0 ~ 100%FS/ ℃ (工業値)	0 °C		
"r፡በዖh" (rMPh)	ランプ SV- 上傾斜	ランプ SV 機能の上傾斜の レートを設定します。	0 ~ 100%FS/ ℃ (工業値)	0 ℃		
"rnPU" (rMPU)	ランプ SV 傾斜時間 単位	ランプ SV 機能の傾斜の時間単位 を設定します。	hoUr(傾斜温度/時間) Min(傾斜温度/分)	hoUr		99
"5น์โ" (SvT)	ランプ SV 表示モード	ランプ動作中の目標 SV を表示するか、変化中の SV を表示するかを設定します。	rMP(ランプ変化中の SV を表示) TrG(目標の SV を表示)	rMP		100

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照ページ
"[[rL" (CTrL)	制御方式	制御方式を選択します。	Pid(Pid 制御) FUZY(ファジー Pid 制御) SELF(セルフチューニング制御) Pid2(Pid2 制御)	Pid	注3 RST	101
"Pr[5" (PrCS)	制御対象	制御対象を選択します。	Srv1 (サーボ制御 1) Srv2 (サーボ制御 2) PFb (ポジションフィード バック制御)	PFb/ Srv1 (PFB あり/PFB なし)	注 4 RST	108
"onoF" (onoF)	HYS モード設定	二位置動作時のヒステリシス動作を選択します。	OFF: SV±HYS す。 ON: SV、SV+HYS(正作動時) SV、SV - HYS(逆作動時) で二位置動作を行います。	on		110
"5ffid" (STMd)	立上げ時モード	電源投入時の動作モードを設定します。	AUTo(オートモードで起動) MAn(マニュアルモードで起動) rEM(リモートモードで起動) STby(スタンバイモードで起動)	AUTo		110

注1:DIの点数により表示されるパラメータの数が変わります。

注2:DO の点数および選択した警報種類により表示内容が変わります。

注3:形式指定指定5 桁目=S、V のときは、必ずPID 制御を選択してください。PID 制御以外は使用できません。

注4:形式指定5 桁目= V、S の場合、表示します。

注5:備考欄に [RST] の記載があるパラメータを変更したときは、本機の電源を一度オフにしてください。

注6:設定範囲に網掛けのあるパラメータは工業値を表しています。

ULEY USER キー割付指定

| 本一には次の2つの機能があります。

AM キー押しの タイミング	キー押しの 長さ	AM キー押し時の動作
運転モード以外 の表示状態	ワンクリック	チャンネル表示、 パラメータ表示から運転 モードへジャンプ
運転モード	長押し(約2秒)	USER キー割付指定で 選択された動作

USER キー割付指定は以下の中から選択します。

設定	機能	備考
0	機能なし	
1	スタンバイの ON/OFF を切り替えます。	
2	オートモード/マニュアルモードを切り替えます。	初期値
3	ローカル/リモートを切り替えます。	
4	(設定しないでください)	
5	オートチューニング(標準)を起動します。	
6	オートチューニング(低 PV)を起動します。	
7	(設定しないでください)	
8	ランプ SV のホールド/解除を切り替えます。	
9	ランプソークの RUN/OFF を切り替えます。	
10	ランプソークの RUN/HOLD を切り替えます。	
11	(設定しないでください)	
12	全てのラッチを解除します。	
13	DO1 のラッチを解除します。	
14	DO2 のラッチを解除します。	
15	DO3 のラッチを解除します。	
16	DO4 のラッチを解除します。	
17	DO5 のラッチを解除します。	
18	DO1 のタイマを起動します。	
19	DO2 のタイマを起動します。	
20	DO3 のタイマを起動します。	
21	DO4 のタイマを起動します。	
22	DO5 のタイマを起動します。	
23	SV No. 十1送ります。*	
24	PID No. 十 1 送ります。*	
25	(設定しないでください)	
26	パターン No. + 1 送ります。**	
27	SV No. と PID No. を同時に +1 送ります。*	

注意

- *: Max No.まで達した場合は、No.0 に戻ります **: Max No.まで達した場合は、Min No. に戻ります。

USER キーの割り付け手順

ここでは、USER キーをスタンバイの ON/OFF 切り替えに 設定する場合を例として手順を説明します。

運転モード



雪キーを長押しして、"ハロ゙/"を表示します。 <u></u> 監視モード MV 1 を表示します。



雪キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ 2 ニュー ("oPE [h !") を表示し、▲ ▼ キーで SYS ("555 [h 7") を表示します。



雪キーを長押しして、▲ ▼ キーでUkEY("UŁEY") を表示します。



雪キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「1」と設定します。

ここでは、「スタンバイON/OFF 切替」と設定します。



- **雪キーを押して、設定を確定します。**
- ▲ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

<u>di 1</u> <u>di2</u> <u>di3</u> <u>di4</u> <u>di5</u>

DI 機能選択

DI1 ~ DI5 のそれぞれに機能を割り当てます。外部からディジタル信号が入力されると、割り当てられた機能が動作します。 以下の中から選択します。

表示	機能名	動作	ON	OFF	判定条件
"0"	機能なし	機能なし	_	_	_
" "	スタンバイ ON/OFF 切替	スタンバイの ON/OFF を切り替 えます。	スタン バイ	スタン バイ 解除	エッジ
"2"	オート / マニュアル切 替	制御出力のオート/マニュアルを 切り替えます。	マニュアル	オート	エッジ
"3"	ローカル / リモート切替	SV のリモート/ ローカルを切り 替えます。	リモート	ローカル	エッジ
"4"	機能なし	設定しないでください。	-	-	-
"5"	機能なし	設定しないでください。			
"6"	オート チューニング (標準) 開始	標準オートチューニングを起動 します。	起動	終了	エッジ
"י"	オート チューニング (低 PV) 開始	低 PV オートチューニングを起動 します。	起動	終了	エッジ
"8"	機能なし	設定しないでください。	-	_	_
"9"	機能なし	設定しないでください。			
" 10"	ランプ SV の 有効 / 無効	ランプ SV の有効 / 無効を切り替えます。	無効	有効	エッジ
" !"	ランプ SV の HOLD	ランプ SVの HOLD/HOLD 解除 を切り替えます。	HOLD	HOLD 解除	エッジ
" 12"	ランプソーク OFF	ランプソークを OFF にします。	OFF	_	エッジ
" /3"	ランプソーク RUN/HOLD	ランプソークの RUN/HOLD を切り替えます。	RUN	HOLD	エッジ
" 14"	機能なし	設定しないでください。	-	-	-
" 15"	ラッチ解除 (全て)	現在ラッチしている全ての要因 を解除します。	解除	_	エッジ
" 15"	ラッチ解除 (DO1)	DO1 でラッチしている要因を解 除します。	解除	_	エッジ
" 17"	ラッチ解除 (DO2)	DO2 でラッチしている要因を解 除します。			
" 18"	ラッチ解除 (DO3)	DO3 でラッチしている要因を解 除します。			
" 19"	ラッチ解除 (DO4)	DO4 でラッチしている要因を解 除します。			
"20"	ラッチ解除 (DO5)	DO5 でラッチしている要因を解 除します。			
"2 !"	タイマ起動 (DO1)	DO1 に設定されているタイマー を起動します。	タイマ ON	タイマ OFF	レベル
"22"	タイマ起動 (DO2)	DO2 に設定されているタイマー を起動します。			
"23"	タイマ起動 (DO3)	DO3 に設定されているタイマー を起動します。			
"24"	タイマ起動 (DO4)	DO4 に設定されているタイマー を起動します。			
"25"	タイマ起動 (DO5)	DO5 に設定されているタイマー を起動します。			
"26"	SVNo. +1	選択中の SV No. に +1 した SV No. に切り替えます。	+1	_	レベル
5 <i>.</i> J	SVNo. +2	選択中の SV No. に +2 した SV No. に切り替えます。	+2	_	レベル
"28"	SVNo. +4	選択中の SV No. に +4 した SV No. に切り替えます。	+4	_	レベル
"29"	PIDNo. + 1	選択中の PIDNo. に +1 した PID No. に切り替えます。	+1	_	レベル
"30"	PIDNo. + 2	選択中の PIDNo. に +2 した PID No. に切り替えます。	+2	_	レベル
"3 !"	PIDNo. + 4	選択中の PIDNo. に +4 した PID No. に切り替えます。	+4	_	レベル

表示	機能名	動作	ON	OFF	判定条 件
"32"	機能なし	設定しないでください。	- -		-
"33"	機能なし	設定しないでください。			
"34"	機能なし	設定しないでください。			
"35"	SV No.+1, PID No.+1	選択中の SV No. と PID No. に +1 した SV No. と PID No. に切 り替えます。	+1	_	レベル
"36"	SV No.+2, PID No.+2	選択中の SV No. とPID No. に +2 したSV No. と PID No. に切 り替えます。	+2	_	レベル
"37"	SV No.+4, PID No.+4	選択中の SV No. とPID No. に +4 した SV No. と PID No. に切 り替えます。	+4	_	レベル
"38"	パターン No.+1	選択中のランプソークのパター ン No. に +1 したパターン No. に 切り替えます。	+1	_	レベル
"39"	パターン No.+2	選択中のランプソークのパター ン No. に +2 したパターン No. に 切り替えます。	+2	_	レベル
"40"	パターン No.+4	選択中のランプソークのパター ン No. に +4 したパターン No. に 切り替えます。	+4	_	レベル
"4 "	DI ソフトス タート	DIソフトスタートを開始します。	開始	_	エッジ
"42"	ランプソーク RUN	ランプソークを RUN にします。	RUN	_	エッジ
"43"	ランプソーク HOLD	ランプソークを HOLD にします。	HOLD	_	エッジ
"44"	ディレイス タート (DO1)	ディレイ時間 =dLY1 でディレイ スタートを実行します。	ディレイ 有効	スタート	_
"45"	ディレイス タート (DO2)	ディレイ時間 =dLY2 でディレイ スタートを実行します	ディレイ 有効	スタート	_
"46"	ディレイス タート (DO3)	ディレイ時間 =dLY3 でディレイ スタートを実行します	ディレイ 有効	スタート	_
"47"	ディレイス タート (DO4)	ディレイ時間 =dLY4 でディレイ スタートを実行します	ディレイ 有効	スタート	_
"48"	ディレイス タート (DO5)	ディレイ時間 =dLY5 でディレイ スタートを実行します	ディレイ 有効	スタート	_



- ・エッジ動作の DI 機能を選択した場合、DI がオンの状態で本機の電源を立ち上げると、ON エッジが受け付けられ、選択した機能が動作します。
- エッジ動作の DI 機能を選択した場合、DI がオフの状態で本機の電源を立ち上げても、OFF エッジは受け付けられず、選択した機能は動作しません。

DI 機能選択手順

ここでは、DI1 にスタンバイの ON/OFF 切り替えを設定する場合を例として手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章93ページ。

2 **雪キーを長押しして、▲ ▼ キーで di1 ("ポ/")** を表示します。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「1」と設定します。

ここでは、「スタンバイ ON/OFF 切替」と設定します。



- **4** = キーを押して、設定を確定します。
- **5** 手順 2 (<u></u>)キーの長押し除く) ~手順 4 を繰り返して、必要な DI に機能を割り付けます。
- きす。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

<u>do 17 • do27 • do37 • do47 • do57</u>

DO イベント種類設定

DO をオンさせるトリガを設定します。

以下の中から選択します。

種別	DO1 ~ 5	警報種類	動作図
	0	警報なし	_
絶対値 警報	1	上限絶対	PVA ALn
	2	下限絶対	ALnt
	3	上限絶対(ホールド付)	PVA ALn
	4	下限絶対(ホールド付)	PVA ALn
偏差警報	5	上限偏差	SV ——ALn
	6	下限偏差	SV ALn
	7	上下限偏差	SV ALn
	8	上限偏差(ホールド付)	SV ALn
	9	下限偏差(ホールド付)	SV ALn
	10	上下限偏差 (ホールド付)	SV ALD
範囲警報	11	範囲上下限偏差 (ALN1/2 独立動作)	SV ALn
	12 注 1	範囲上下限絶対	AL1 AL2
	13 注 1	範囲上下限偏差	SV ALn
	14 注 1	範囲上限絶対 下限偏差	SV AL1
	15 注 1	範囲上限偏差 下限絶対	SV AL1

注1:DO2のみ設定可能。

●設定値 2 点警報コード

種別	DO1 ~ 5	警報種類	動作図
上下限 警報	16	上下限絶対	AL-H
	17	上下限偏差	SV AL-H
	18	上限絶対下限偏差	AL-H SV AL-L
	19	上限偏差下限絶対	SV AL-H
	20	上下限絶対 (ホールド付)	AL-H
	21	上下限偏差 (ホールド付)	SV AL-H
	22	上限絶対下限偏差 (ホールド付)	SV AL-H
	23	上限偏差下限絶対 (ホールド付)	SV AL-H
範囲警報	24	範囲上下限絶対	AL-H AL-L
	25	範囲上下限偏差	SV AL-H
	26	範囲上限絶対 下限偏差	SV AL-H
	27	範囲上限偏差 下限絶対	SV AL-H
	28	範囲上下限絶対 (ホールド付)	AL-H AL-L
	29	範囲上下限偏差 (ホールド付)	SV AL-H
	30	範囲上限絶対下限偏差 (ホールド付)	SV AL-H
	31	範囲上限偏差下限絶対 (ホールド付)	SV AL-H

●タイマコード

				
種別	DO1 ~ 5	警報種類	動作図	
タイマ	32	ON ディレイタイマ	Di	
	33	OFF ディレイタイマ	Di ALM dLYn	
	34	ON/OFF ディレイタイマ	Di ALM dLYn	

●ランプソーク ディレイスタート

種別	DO 1 ~ 5	機能
ランプ ソーク ディレイ スタート	35	ランプソーク ディレイスタート有効

●断線·短絡警報

種別	DO 1 ~ 5	機能	機能
断線• 短絡警報	41 44 47	ループ断線警報 ヒータ断線警報 負荷短絡警報	線警報

●状態出力

	J	
種別	DO 1 ~ 5	機能
状態出力	51 52 53 54 55 56	オートチューニング起動中 正動作 スタンバイ マニュアルモード中 リモート SV 運転中 ランプ SV 中
ランプ ソーク イベント 出力	60 61 62 63 65	OFF 状態 RUN 状態 HOLD 状態 GS(ギャラティソーク)状態 END 状態
タイムシグナル	71 72 73 74 75 76 77 78 79 80 81 82 83 84 85 86 87 88 89 90 91 92 93 94 95 96 97 98 99 100 101 102	タイムシグナル (第 3 セグメメント) タイムシググナルル (第 1 セグメント) タイムシググナル (第 5 セグメメント) タイムシググナルル (第 6 セググメメント) タイムシググナルル (第 6 セググメメント) タイムシググナルルル (第 6 セググメメント) タイムシググナルルル (第 7 セググメメント) タイムシググナルルルル (第 8 セググメメント) タイムシググナルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルル

DO イベント種類設定手順

ここでは、DO1 に上限絶対警報を設定する場合を例として 手順を説明します。



参昭

チャンネルメニューの表示方法は、本章 93ページ。



3 年ーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「1」と設定します。

ここでは、「上限絶対警報」と設定します。



- 4 = キーを押して、設定を確定します。
- 手順 2 (三 キーの長押し除く) ~手順 4 を繰り返して、必要な DO に機能を割り付けます。
- 6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

dop: | • dop2 • dop3 • dop4 • dop5

DO オプション機能設定

DO1 ~ DO5 に対して、オプション機能を設定することがで きます。4種類のオプション機能をビット単位で割り付けます。

• 設定範囲: 0000~1111

DO1~DO5 はそれぞれ機能 (イベント) を割り付けること ができます。警報として動作する場合とイベントにより動作 する場合の2つに分かれます。

1 システムメニュー設定

- 1 DO1~DO5にイベントを設定 (96~97ページ)
- 2 DO オプションを設定 (98 ページ)
 - ・ラッチ機能
 - 本体入力異常
 - 非励磁出力
 - ホールドリセット

2 アラームメニュー設定(113ページ)

- ディレイ
- ヒステリシス

アラーム (警報、1 イベント (35~102) ~31) として使用 またはタイマ(32~ 設定完了 34) として使用する場 する場合 合

3 オペレーションメニュー設定(27ページ)

• アラーム設定値

設定完了

非励磁出力警報はソフトで模擬的に、a 接点を b 接点に変 **ポイント** 更しています。電源が切れたときは、a 接点となります。

DO のイベントはビットごとに設定します。

188881 -bitO (1:ON、0:OFF) ·bit1 (1:ON、0:OFF) -bit2 (1 : ON、0 : OFF) -bit3 (1 : ON、0 : OFF)

bit	機能	説明
bit0	イベント出力ラッ チ機能	イベントが発生した場合、ラッチ(保 持)します。
bit1	本体入力異常警報 機能	本体入力異常(" UUUU "、または " LLLL "表示中)が発生した場合に出力します。 本機能を使うときは、DO イベントを 「0」に設定します。
bit2	非励磁出力機能	イベントが発生した場合に出力を反転 して、DO 端子に出力します。

bit	機能	説明
bit3	ホールドリセット 機能	ホールド付警報の場合、以下のいずれかの操作を行うとホールド機能はリセットされます。 SV値変更/警報種類変更/警報設定値変更/スタンバイ解除/電源入切

DO オプション機能設定手順

ここでは、DO1に「警報ラッチ機能」と「非励磁出力警報」 を設定する場合を例として手順を説明します。

キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h /") を表示し、📤 💌 キーで SYS ("595 [h 7") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 93ページ。

雪キーを長押しして、▲ ▼ キーでdoP1("ぬ゚P!") を表示します。



歴キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ 3 キーで、「0101」と設定します。

ここでは、「警報ラッチ機能」と「非励磁出力警報」 を設定します。



- **雪キーを押して、設定を確定します。**
- 手順2(551年一の長押し除く)~手順4を繰り返し て、必要な DO にオプション機能を設定します。
- ── キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

-=== ランプ SV 有効 / 無効

FTPL ランプ SV 下傾斜

FRRS ランプ SV 上傾斜

FNPU ランプ SV 傾斜時間単位

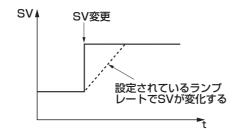
SV を変更したときにあらかじめ設定してあるランプレート で、変更後のSV に替わる機能です。

SV がステップ状に変化しないので、スムーズな SV 変更が できます。SV の変化が上傾斜のときと下傾斜のときで個別 に設定できます。

• 設定範囲

ランプ SV- 下傾斜 / 上傾斜:0~100%FS/℃、 ランプSV 傾斜時間単位 ·hoUr (傾斜温度/時間) ·Min (傾斜温度/分)

SV を切り替えたときの動作は、以下のようになります。



ランプSV 設定手順

ここでは、ランプ SV 上傾斜を 10 °C / 分、下傾斜を 5 °C / 分 と設定する場合を例として手順を説明します。

雪キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("aPE [h !") を表示し、 エ キーで SYS ("595 [h 7") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章93ページ。

▲ * キーで rMP ("rNP") を表示します。



ー キーで、「on」と設定します。

ここではランプSVを「有効」と設定します。



📤 💌 キーで rMPL ("rNPL") を表示します。



雪半ーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「5.0」と設定します。

ここでは、下傾斜を「5℃/分」と設定します。



ょりまして、設定を確定します。 6

ランプ SV 上傾斜を 10 °C / 分と設定します。

🔼 💌 キーで rMPU("r*NPU*")を表示します。



二二キーを押して下段の表示が点滅したら、

▲

【

】 キーで、「Min」と設定します。

ここでは、傾斜温度 / 分を設定します。



← キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

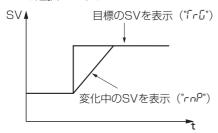
ポイント

"rMPL"、"rMPh" の設定範囲により以下のようになります。

[O] 以外:ランプ動作設定がON [O] :ランプ動作を終了、またはランプ動作はしません

55万 ランプ SV 表示モード

SV 表示にランプ動作の目標 SV を表示するか、変化中の SV を表示するかを選択します。



SV 表示モードの変更手順

ここでは、目標 SV を表示する場合を例として手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章93ページ。

2 = キーを長押しして、▲ ▼ キーで SvT ("556") を表示します。



3 響キーを押して下段の表示が点滅したら、 本一で、「TrG」と設定します。

ここでは、目標 SV 表示を設定します。



- **/** 二キーを押して、設定を確定します。
- きます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

[[[-]] 制御方式

本機は、温度制御機能が5種類あります。用途に合わせて選択します。

●温度制御機能

ON/OFF(2 位置) 制御	PV と SV の大小関係で制御出力を ON/ OFF します。 SSR などの簡単な素子で制 御システムを構築できます。 精度を要求されない場合に適しています。
PID 制御	あらかじめ設定された PID パラメータにより、PID 演算制御を行います。 PID パラメータはオートチューニング (AT)、または手動で設定します。 最も標準的な制御です。
ファジィ PID 制御	制御中のオーバーシュート量を低減させる機能を持った PID 制御です。 SV を変更した場合に、目標値に達するまでの時間が長くなっても、オーバーシュートを抑えたい場合に適しています。
セルフチューニング 制御	制御対象や SV の変化に合わせて自動的に PID を算出しながら制御を行います。制御 条件が頻繁に変わる場合に適しています。
Pid2 制御	制御中に制御対象機器の電源が ON → OFF → ON となるプロセスの場合、制御対象機器が OFF → ON としたときのオーバーシュート量を抑制する機能を持った Pid 制御です。温度調節計は通電している状態で、制御対象機器が ON/OFF する場合に適しています。

ON/OFF (2 位置) 制御

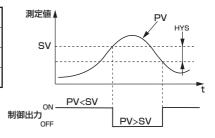
PID パラメータで ("**P**") = 0.0 ("**P**こ**d Lh 2**") と設定する と、ON/OFF 制御となります。

ON/OFF 制御は、PV と SV の大小関係により制御出力を ON (100%)、または OFF (0%) にします。出力の動作不 感帯 (ヒステリシス) は、パラメータ "**トメチラ**" ("**Pid [h 2**") で 設定します。

逆動作 (加熱制御)

電気炉などの制御に使う方式です。hYS は制御対象に合わせて適切な値を設定します。

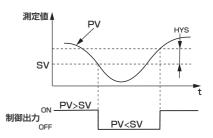
パラメータ	設定値
" P "	0.0
"rEō"	rv
"hYS"	任意



正動作(冷却制御)

冷凍機などの制御に使う方式です。

パラメータ	設定值
" P "	0.0
"rEบิ"	no
"hY5"	任意



ポイント

- ON/OFF 制御時は、I、D の設定は制御に影響しません。
 ON/OFF 制御時のマニュアル操作は、▲ キー押し時 MV=100%、▼ キー押し時 MV=0%になります。
 ヒステリシス幅が狭く、PV ≒ SV 付近の場合には、出
- ヒステリシス幅が狭く、PV ≒ SV 付近の場合には、出 力が頻繁にON/OFF を繰り返すことがあります。接点 出力の場合、操作端の寿命に影響しますので、ご注意 ください。

PID 制御

パラメータに"**P**" ≠ 0.0 ("**PCd [h 2**")、"**[frt**" = Pid ("**595 [h 1**") に設定すると、Pid 制御を行います。Pid 制御は、パラメータ"**P**"、"**!**"、"**d**"、"**R**r" の設定値から Pid 演算を行い、演算結果を出力します。(-3 ~ 103%)

パラメータの各設定は、あらかじめ手動で最適にチューニング した値を設定するか、またはオートチューニング機能 (AT) を 実行して自動的に設定するかの、どちらかにより設定します。

参照 オート (25 /

オートチューニングについては、「オートチューニング」 (25 ページ)。

PID 制御への設定手順

ここでは、制御方式を Pid に変更する場合を例として、手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 93 ページ。



3 = 1 - を押して下段の表示が点滅したら、 - 1 - で、「Pid」と設定します。 ここでは、「Pid」と設定します。



- / 単キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ファジィ PID 制御

通常の PID 制御に比べて、オーバーシュートの少ない制御をします。

ファジィ制御をするときは、あらかじめオートチューニングの操作等を行い、PID パラメータが設定されていることが必要です。

ファジィ PID 制御への変更手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 93 ページ。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「FUZY」と設定します。 ここでは、「ファジィ」と設定します。



- **/** 単キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

セルフチューニング制御

制御対象や設定温度(SV)条件が変化する制御系で、自動的 にPIDを算出しながら制御を行います。

高い制御性は必要ないが、制御対象の条件が頻繁に変わり、 そのたびにオートチューニングを行えないときに有効です。

ポイント

高い制御性が必要なときは、PID 制御、ファジイ制御または PID2 制御を選択し、オートチューニングを実行してPIDを設定してください。

セルフチューニングを実行できる条件

以下の場合にセルフチューニングが実行されます。

- ・ 電源投入時の温度立ち上がり時
- SV 変更の温度立ち上がり時(または、本機が必要と判断したとき)
- 安定していた制御が乱れ、本機が必要と判断したとき

セルフチューニングを実行しない条件

以下の場合は、セルフチューニングを実行しません。

- 制御スタンバイ中
- ON/OFF(2位置)制御のとき
- オートチューニング中
- ランプソーク動作中
- 入力異常時
- デュアル出力設定時
- P、I、D、Ar パラメータのいずれかをマニュアルで設定 したとき
- マニュアルモード中
- ソフトスタート動作中

セルフチューニングを中断する条件

以下の場合は、セルフチューニングを中断します。

- SV を変更したとき (ランプソーク機能、リモート SV 機能、ランプ SV により SV が変化した場合も含みます)
- セルフチューニングをはじめて9時間以上経過しても終了しないとき

注意

オートチューニングが正常終了して自動的に設定された PID パラメータは、電源を切っても値は保持されます。オートチューニングの途中で、電源を切った場合は、PID 値は変化しませんので、再度オートチューニングを行ってください。
・オートチューニング中は ON/OFF (2 位置) 制御になるた

- オートチューニング中は ON/OFF (2 位置) 制御になるため、プロセスによっては PV が大きく変化します。PV の大きな変動が許されないプロセスの場合には、オーチューニングは使用しないでください。また、圧力制御や流量制御のように応答が速いプロセスの場合には、オートチューニングは使用しないでください。
- 4 時間以上経過してもオートチューニングが終了しない場合は、オートチューニングが正常に行われていないことがあります。このような場合は、入・出力の配線や、制御出力動作(正/逆)、入力センサタイプなどのパラメータを再確認してください。
- SV を大きく変更した場合、PV 入力種類を変更した場合、 制御対象の条件が変わって制御性が悪くなった場合は、再 度オートチューニングを実行してください。
- ・制御タイプの設定で、ファジィ、PID2 を選択した場合も、 オートチューニングを実行できます。
- マニュアルモードのときには、オートチューニングは実行できません。
- PID 選択機能を使用しているときは、選択されている PID 組にオートチューニングの結果が格納されます。
 ランプソーク機能、リモート SV 機能、ランプ SV 機能によ
- ランプソーク機能、リモート SV 機能、ランプ SV 機能により SV が変化した場合、オートチューニングは強制終了されます。

セルフチューニングの設定手順

運転モード



- _____ ♠ 🔄 キーを押して SV を設定します。
- **2 当キーを長押しして、"ルル" を表示します。** 監視モードの MV 1 を表示します。



3 二十一を長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("bPE [h l") を表示し、▲ ▼ キーで SYS ("595 [h ']") を表示します。



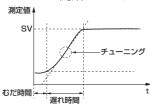
4 ■ キーを長押しして、 ▲ ▼ キーでCTrL("[[「rL")] を表示します。



5 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「SELF」と設定します。



- **ム** 当キーを押して、設定を確定します。
- 本機の電源を切ります。
- 8 制御対象の機器と本機の電源を投入します。 このとき制御機器の電源を先に投入します。 セルフチューニングが開始されます。



ポイント

- 本機の電源を先に投入すると、正しいチューニングが できません。
- セルフチューニングの設定をやり直すときは、制御方式を一度 PID ("Pid") に設定してから、再度セルフチューニングに切り替えます。

セルフチューニングの方法について

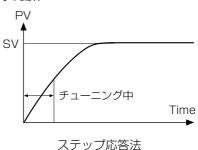
セルフチューニングでは、以下のどちらかの方法で PID 定数を演算します。

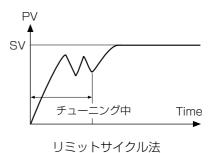
どちらの方法が選択されるかは、制御対象の特性により自動的に選択されます。

- ステップ応答法
- リミットサイクル法

電源投入時、SV 変更時、制御乱れ時のそれぞれにおける動作イメージは以下のようになります。

●電源投入時の動作

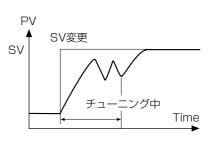




●SV 変更時の動作

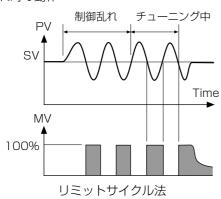
PV SV変更 SV チューニング中 Time

ステップ応答法



リミットサイクル法

●制御乱れ時の動作

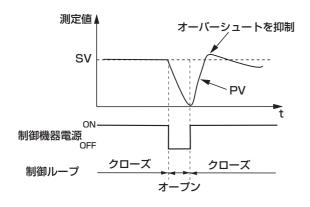


PID2 制御

制御中に、制御対象機器の電源が ON \rightarrow OFF \rightarrow ON となるプロセスでもオーバーシュートを抑えた制御を行います。制御ループがオープンになってもPID 演算結果が過積分となることを抑えるアルゴリズムを採用しています。

PID2 制御をするときは、あらかじめオートチューニングの操作を行い、PID2 パラメータが設定されていることが必要です。

PID2 制御の特長



PID2 制御への変更方法



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 93ページ。

2 雪キーを長押しして、▲ ▼ キーで CTrL("[[「r-L") を表示します。



3 #ーを押して下段の表示が点滅したら、 キーで、「Pid2」と設定します。 ここでは、「Pid2」と設定します。

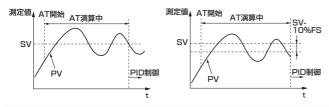


- 4 半一を押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モード PV/SV 表示に戻ります。

オートチューニング

オートチューニング操作により自動的に PID を算出します。 オペレーションメニュー ("**oPE [h !**") にある、3 種類の オートチューニングパラメータから選択します。

AT パラ メータ	動作	機能
oFF	停止 / 終了	オートチューニングを停止 / 終了し ます。
on	通常タイプ	基準の標準的なオートチューニング です。通常はこのオートチューニン グを選択します。
Lo	低 PV タイプ	SV-10%基準のオートチューニングです。チューニング時のオーバーシュートを小さくしたいときに選択します。



ポイント

オートチューニングを実行する前に、以下のパラメータを 設定します。
• セットアップチャンネルメニュー ("Puf [h 6")の PV

- 入力種類/ PV 入力上限/ PV 入力下限/小数点位置
 PID チャンネルメニュー ("PCd [h 2") の OUT 1 比例
- 周期(OUT2 比例周期)

オートチューニングの実行手順は、「オートチューニング」 (25ページ)

- ●4 時間以上経過してもオートチューニングが終了しないと きは以下のような内容を調べてください。
 - 入出力配線
 - 制御出力動作(正/逆)
 - センサの入力タイプ
- ●以下のように制御条件が大きく変わったときは、再度 オートチューニングを行ってください。
 - SV を大きく変更したとき
 - 入力レンジを変更したとき
 - 制御対象の動作が大きく変わったとき

- ●以下の事項に注意してください。
 - オートチューニングが正常終了して自動的に設定された PID パラメータは、電源を切っても値は保持されます。 オートチューニングの途中で、電源を切った場合は、PID 値は変化しませんので、再度オートチューニングを行っ てください。
 - オートチューニング中は ON/OFF (2 位置) 制御になる ため、プロセスによっては PV が大きく変化します。 PV の大きな変動が許されないプロセスの場合には、オート チューニングは使用しないでください。また、圧力制御 や流量制御のように応答が速いプロセスの場合には、 オートチューニングは使用しないでください。
 - SV を大きく変更した場合、PV 入力種類を変更した場 合、制御対象の条件が変わった場合は、再度オートチュー ニングを実行してください。
 - ・制御タイプの設定で、ファジィ、PID2 を選択した場合 も、オートチューニングを実行してください。



マニュアルモード、スタンバイモードの場合、オート チューニングは実行されません。

P-[5] 制御対象

本機は、バルブ制御機能が3種類あります。用途に合わせて 選択します。

●バルブ制御機能

サーボ制御 1 (5 rū l)	[OPEN]、[CLOSE] の接点出力により電動バルブの開度調節を行う制御です。
サーボ制御 2 (Srū2)	[OPEN]、[CLOSE] の接点出力により電動バルブの開度調節を行う制御です。さらに、電動バルブから開度位置信号を取り込むことにより、開度表示をすることができますが、制御出力演算には使用しません。
ポジションフィード バック(PFB)制御 (PFb)	電動バルブからの開度信号を制御演算結果に加算して制御を行います。[OPEN]、[CLOSE] の接点出力により電動バルブの開度調節を行う制御です。 電動バルブからの開度信号がある場合に、この制御は使用できます。

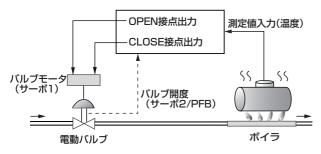
サーボ制御 1/サーボ制御2

「OPEN」、「CLOSE」の接点信号により、電動バルブの開度 を調整して制御を行います。

マニュアルモード時は、 キーを押すと「OPEN」、 キーを押すと「CLOSE」の接点出力をそれぞれ ON します。サーボ制御 1/2 には以下の違いがあります。

- サーボ制御 1:バルブ開度表示なし
- サーボ制御 2:バルブ開度表示あり

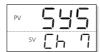
どちらの制御もバルブ開度を制御に利用しません。



ポイント

- サーボ制御 1 は、電動バルブからのバルブ開度信号がなくても電動バルブを制御できます。(電動バルブの開度はバルブストローク時間から演算によって推定します。)
- サーボ制御2は、サーボ制御1にバルブ開度信号の表示機能が付加されたものです。バルブ開度の表示は、自動調整のほかにゼロ/スパンを任意に調整することができます。

サーボ制御 1/サーボ制御2への変更手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 93ページ。



3 キーを押して下段の表示が点滅したら、 キーで、Srv1 ("5rū /") と設定します。

ここでは、「サーボ制御 1」を選択します。



- **4** = キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ポイント

- バルブ開度表示をするためには、調整が必要です。
- 「ポジションフィードバック制御(PFB 制御)」 (109、128 ページ)。
- インターロック機能を内蔵しています。(PXG4形は除く)

注意

PFB メニュー ("PFb [h [l]") の不感帯 ("PSRP") を小さく設定すると、出力がチャタリングする場合があります。

バルブストローク時間の設定手順

サーボ制御を行うためには、バルブストローク時間を設定します。

ここでは、バルブストローク時間を「50 秒」と設定する場合を例として、手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章93ページ。

2

ニューを長押しして、
ニュキーで TrvL("「růl")
を表示します。



3 当キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ★ キーで、「50」と設定します。 ここでは、「50 秒」と設定します。



- **/** 二キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ポジションフィードバック制御(PFB制御)

ポジションフィードバック制御(PFB)は、電動バルブからの開度信号をもとに電動バルブの位置を制御します。マニュアルモード時には、電動バルブからの開度信号を MV 値として表示します。

実際のバルブ位置(開度信号)により制御を行うため、サーボ制御 1/サーボ制御 2 に比べより正確な制御を行うことが可能です。

ポジションフィードバック制御への変更手順

1 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h !") を表示し、▲ ▼ キーで SYS ("555 [h ?") を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 93 ページ。



3 ** ーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ★ ーで、"PFb" と設定します。 ここでは、「PFB」を選択します。



- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。



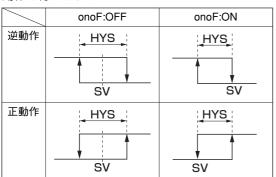
バルブ開度の調整は、「PFB入力調整コマンド」 (128ページ)。

回回 HYS モード設定

(設定範囲:oFF/on)

二位置動作時のヒステリシス動作を選択します。

off:sv+HYS、sv-HYSの値で二位置動作を行います。 on:SV、SV+HYS、またはSV、SV-HYSの値で二位置 動作を行います。



ヒステリシス動作を on にする。

ҙ━ҳ キーを3秒押し続けてください。 PV 表示部に「P」と表示されます。





▼ キーを押して onoF("onoF")と表示させます。 2



キーを 1 回押します。

SV 表示部の現在の設定値「oFF」が点滅します。





雪 キーを 1 回押します。点滅が止まり、ヒステリシ ス動作「on」が登録されます。

以後、ヒステリシスは上図「on」のように運転します。



運転状態を表示させたい時は、デュキーを 2 秒間押し続 けてください。



570回 立上げ時モード設定

電源投入時にどのモードで立ち上がるかを設定します。

次の4つから選択します。

・ 設定範囲 AUTo:制御出力オートモード

MAn :制御出力マニュアルモード rEM : リモート設定値モード STbv: スタンバイモード

立上げ時モード設定の設定手順

ここでは、制御出力マニュアルモードと設定する場合を例と して手順を説明します。

キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ _____ ("oPE [h !") を表示し、▲ 💌 キーで SYS ("595 [h 7") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 93ページ。

雪キーを長押しして、▲ ▼ キーでSTMd("5「Nd") を表示します。



□ キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ 3 キーで、「MAn」と設定します。

ここでは、電源投入時のモードを「制御出力マニュア ルモード」に設定します。



二キーを押して、設定を確定します。

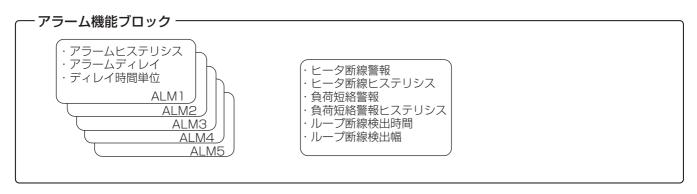
キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

アラームパラメータ (Ch8)

アラームパラメータ (Ch8) の概要 - 112
アラームヒステリシス アラームディレイ時間 アラームディレイ時間単位 - 113
HB 警報設定値 HB 警報ヒステリシス - 114
負荷短絡警報設定値 負荷短絡警報ヒステリシス - 116
ループ断線検出時間 ループ断線検出幅 - 117

アラームパラメータ(Ch8)の概要

アラームメニュー(Ch8)は、以下のような機能ブロックで構成されています。



プラームの判定値は、チャンネルメニュー("oPE [h l")の ALM1 ~5 で設定します。
 アラームの種類と DO への割付は、システムメニュー("595 [h l")の出力イベント種類で設定します。

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照 ページ
"ጸ	ALM1 アラームヒステリシス	警報出力 1 の ON/OFF ヒステリ シスを設定します。	0~50%FS	1 ℃	注1	113
"dLY !" (dLY1)	ALM1 アラームディレイ時間	警報出力 1 を検出するまでの ディレイ時間を設定します。	0 ~ 9999 [sec/min]	0 [sec/min]		
"ฮน เม" (dL1U)	ALM1 アラームディレイ時間 単位	警報出力 1 のディレイ時間の単位を設定します。	SEC Min	SEC		
:	i i	:	i i	:		÷
"R5h9" (A5hY)	ALM5 アラームヒステリシス	警報出力 5 の ON/OFF のヒステ リシスを設定します。	0~50%FS	1 ℃		113
"&LY5" (dLY5)	ALM5 アラームディレイ時間	警報出力 5 を検出するまでの ディレイ時間を設定します。	0 ~ 9999 [sec/min]	0 [sec/min]		
"dL5U" (dL5U)	ALM5 アラームディレイ時間 単位	警報出力 5 のディレイ時間の単位を設定します。	SEC Min	SEC		
"hb !" (hb1)	HB 警報設定値	ヒータ断線警報の検出値を設定します。	0.0 ~ 50.0 (A)	0.0 (A)	注 2 注 3	114
"hb lh" (hb1h)	HB 警報ヒステリシス	ヒータ断線警報の ON/OFF ヒス テリシスを設定します。	0.0 ~ 50.0 (A)	0.5 (A)	注 2 注 3	
"h5 /" (hS1)	負荷短絡警報設定値	ヒータ負荷短絡警報の設定値を 設定します。	0.0 ~ 50.0 (A)	0.0 (A)	注 2 注 3	116
"h5 lh" (hS1h)	負荷短絡警報ヒステリシス	ヒータ負荷短絡警報の ON/OFF ヒステリシスを設定します。	0.0 ~ 50.0 (A)	0.5 (A)	注 2 注 3	
"Lbffi" (LbTM)	ループ断線検出時間	制御ループの断線を検出するま での時間を設定します。	0 ~ 9999sec	0 (sec)		
"Lb8b" (LbAb)	ループ断線検出幅(℃)	ループ断線を検出する温度幅を 設定します。	0.0 ~ 100.0%FS	10 ℃		

注 1:DO の点数および選択した警報種類により表示内容が変わります。

注2:形式指定7桁目=G、Jまたは11桁目=Aのとき表示します。

注3:端子でCT2入力を使用してもパラメータはCT1(LC1)を使用します。

注4:設定範囲に網掛けのあるパラメータは工業値を表しています。

日 15日 アラームヒステリシス

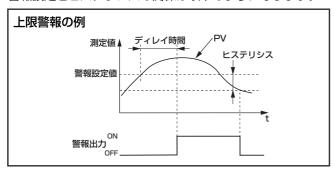
②[5] アラームディレイ時間

団 四 アラームディレイ時間単位

アラームパラメータの設定項目は以下のとおりです。

アラームヒステリシス	アラーム検出と復帰の幅を設定します。 ・設定範囲:0 ~ 50%FS
アラームディレイ時間	アラームが発生してから検出までの時間 を設定します。 ・設定範囲:0 ~ 9999(秒 / 分)
アラームディレイ時間 単位	アラームディレイの時間単位(秒 / 分) を設定します。 ・設定範囲:秒 / 分

警報設定とヒステリシスの関係は以下のようになります。



・上限警報 ・下限警報 ・節用警報 ヒステリシス ヒステリシス ON OFF

ヒステリシス ヒステリシス → 入力

設定手順

ここでは、アラームヒステリシスを [5℃]、ディレイ時間を 「30 秒」、ディレイの時間単位を「秒」と設定する例で設定 手順を説明します。

運転モード



□□キーを長押しして、"パ /" を表示します。 監視モードのMV1画面を表示します。



キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー("oPE [h l")を表示し、 キーで ALM ("ALN [h B") を表示します。

アラームメニューを設定をします。



「無キーを長押しして、▲ ★ーでAlhy("A ル5") を表示します。

アラーム 1 のヒステリシスを設定します。



歴 を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キー で アラーム 1 のヒステリシスを [5.0] と設定します。 ここでは、「5.0℃」と設定します。



- **雪キーを押して、設定を確定します。** 表示の点滅が止まります。
- ▲ ▼ キーで dLY1 ("dLY!") を表示します。 アラーム 1 のディレイ時間を設定します。



■を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーでディレイ時間を「30」と設定します。 ここでは、「30秒」と設定します。



- **ニュキーを押して設定を確定します。** 表示の点滅が止まります。
- ▲ まーで dL1U("dL IU")を表示します。 ディレイ時間の単位を設定します。



運を押して、下段の表示が点滅したら、 10 キーで「SEC」を設定します。

ここでは、ディレイ時間の単位を「秒 | と設定します。



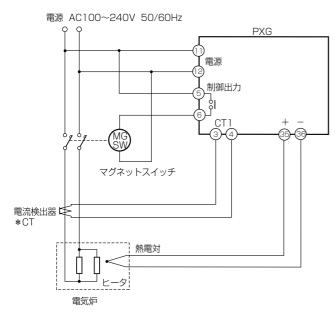
- **歩かって設定を確定します。**
- ──キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

ヒータの断線を検出する機能です。ON/OFF(2位置)制御 のみで有効です。

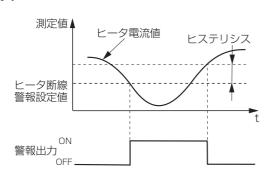
ヒータ断線警報の設定項目は以下のとおりです。

ヒータ断線 ヒータ断線を検出する電流値を設定します。 警報設定 設定值:0.0~50.0A ヒータ断線警報 ヒータ断線警報の検出と復帰の幅を設定します。 ヒステリシス · 設定值: 0.0 ~ 50.0A

CTの接続を含めた接続例を以下に示します。

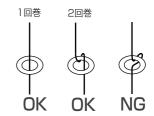


ヒータ断線警報設定とヒステリシスの関係は以下のようにな ります。



ポイント

- サイリスタ位相角制御方式でヒータを制御する場合は 使用できません。
- ヒータの容量が小さすぎて検出誤差が大きい場合は、2 回通して見かけ上の電流を2 倍にしますと感度が改善 されます。(この場合は2 倍の値を設定してください。)
- CT を多数巻する時は、必ず同一方向より行ってください。



• ヒータ断線検出 CT の接続方法は以下のとおりです。



- CT1 または CT2 のどちらの端子を使っても設定する パラメータは、"Hb1"、"Hb1h"です。
- ヒータ断線警報は、単相電源のみ有効です。3 相電源に は使用できません。

10

ヒータ断線警報動作点の設定手順

ヒータ断線警報値を 5A、ヒステリシスを 2A に設定する場合の設定手順を説明します。

1 PV 表示で<u></u>キーを長押しして、マニュアルモード に切り替えます。



🔼 📤 キーで制御出力を 100% にします。



3 設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l")を表示して、

▲ 💌 キーで Mon ("Non [h 5") を表示します。



- チャンネルメニューの表示方法は、本章 113 ページ。USER キーは「USER キー割付指定」(93 ページ)。

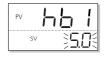


- **CT1 の電流値を読みます。**
 - 電流値の $70\sim 80\%$ をヒータ断線警報設定値とします。
- 6 設定モードのチャンネルメニュー ("₀PE [h l") を表示して、

▲ **★** キーで ALM ("ALN [h 8") を表示します。



ここでは、ヒータ断線警報値を「5.0A」と設定しました。



ニュキーを押して、設定を確定します。

表示の点滅が止まります。

10 キーで hb1h ("hb h") を表示します。 ヒータ断線警報設定値のヒステリシスを設定します。

> ここでは、ヒータ断線警報値のヒステリシスを 「2.0A」と設定しました。



- 12 を押して設定を確定します。
- 13 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ヒータ断線検出器は、以下のものが適用します。 単相タイプ 1 点

- 1~30A用: CTL-6-S-H
- 20 ~ 50A用: CTL-12-S36-8F

h5 l **負荷短絡警報設定値**

|F5 ||F|| 負荷短絡警報ヒステリシス

SSR やコンダクタの短絡を検出する機能です。ON/OFF(2 位置)制御のみで有効です。

負荷短絡警報の設定項目は以下の通りです。

負荷短絡	負荷短絡警報を検出する電流値を設定します。
警報設定値	・設定値:0.0~50.0A
負荷短絡警報	負荷短絡警報の検出と復帰の幅を設定します。
ヒステリシス	・設定値:0.0 ~ 50.0A

負荷短絡警報動作点の設定手順

負荷短絡警報設定値を 4A、ヒステリシスを 1.2A と設定す る場合の設定手順を説明します。

- 設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h !")を 表示して、 キーで ALM ("ALN [h8") を表示 します。
 - 参照 ・ チャンネルメニューの表示方法は、本章 113 ページ。・ USER キーは「USER キー割付指定」(93 ページ)。
- キーを長押しして、アラームヒステリシス 1 ("A lhy") を表示し、 キーで負荷短絡警報設 定値 hS1 ("h5 /") を表示します。

⋾
ま
ーを押して、下段の表示が点滅したら、
▲
▼ キーで「4.0」と設定します。

> ここでは、負荷短絡警報設定値を「4.0A」と設定し ました。

- **ょうちゅう キーを押して、設定を確定します。**
- 📤 💌 キーで負荷短絡警報ヒステリシス hS1h 5 ("h5 h") を表示します。

負荷短絡警報のヒステリシスを設定します。

5型 キーを押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで「1.2」と設定します。

ここでは、負荷短絡警報ヒステリシスを「1.2A」と 設定しました。



歩かって設定を確定します。

△▲ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

10

[15] ループ断線検出時間 [15] ループ断線検出幅

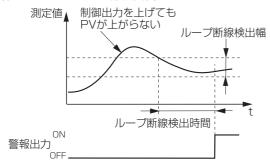
制御ループが断線したことを検出する機能です。 ヒータ断線警報のように CT を使わず、制御出力の動きと、 そのときの PV の変化から、制御ループの断線を判定します。

ループ断線検出の設定項目は以下のとおりです。

ループ断線検出時間	制御ループが断線したと判定するまでの時間設定します。 ・設定範囲:0 ~ 9999 秒
ループ断線	ループ断線を検出する温度幅を設定します。
検出幅	・ 設定範囲:0.0 ~ 100.0%FS

ループ断線検出時間とループ断線検出幅の関係は以下のようになります。

逆動作の場合のループ断線検出例



入力異常(UUUU/LLLL)入力設定異常(Err)発生時は、ループ断線検出時間前でもループ断線警報が発生します。

ループ断線検出時間と検出幅の設定手順

ループ断線検出時間を 600 秒 (10 分)、検出幅を 20 ℃に 設定する場合の設定手順を説明します。

- 設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示して、▲ ▼ キーで ALM ("ALT [h8") を表示します。
- 2 年ーを長押ししてアラームヒステリシス 1 ("R lh5") を表示し、 キーでループ断線検出時間 ("Lb「ハ") を表示します。



> ここでは、ループ断線検出時間を 「600 秒 (10 分)」 と設定しました。



- 4 単キーを押して、設定を確定します。
- **5 ニ** キーで LbAb ("LbAb") を表示します。 ループ断線の検出幅を設定します。



6 ** ローグ (20.0) と設定します。 ここでは、ループ 断線の 検出幅を 「20.0 ℃」 と設定しました。



- 7 響を押して設定を確定します。
- 8 am キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

MEMO

10 章



通信パラメータ (Ch9)

通信パラメータ (Ch9) の概要-120

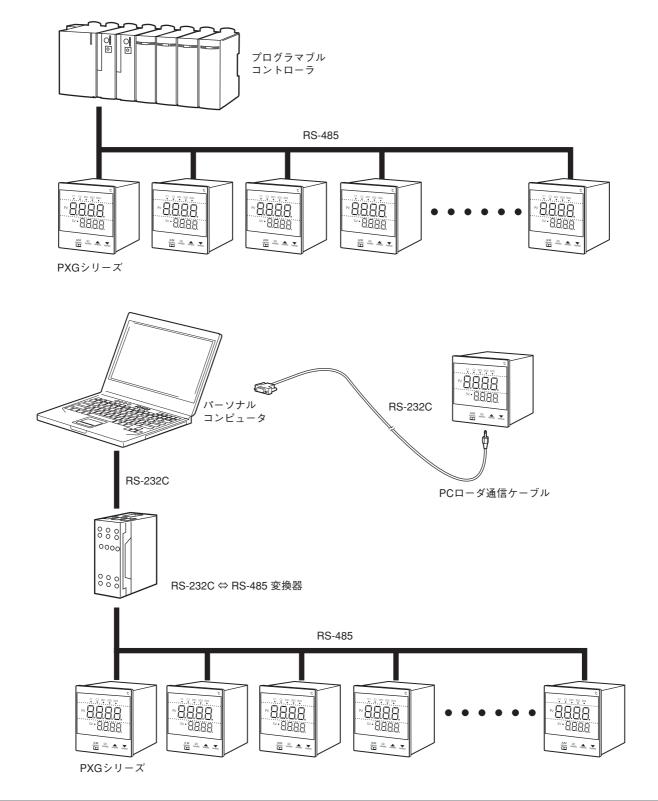
ST No. 設定- 122

パリティ設定- 122

通信許可- 123

通信パラメータ(Ch9)の概要

本機は、RS-485 インターフェースを備えていますので、パソコン、プログラマブル操作表示器などと本機でデータを送受信できます。ここでは、データを送受信するための通信条件を設定します。



注意

RS-232C ⇔ RS-485 変換器をご使用の際、変換器⇔マスタ間のケーブルを正しく接続してください。接続が間違っていると正常に通信ができません。

また、RS-232C \Leftrightarrow RS-485 変換器に通信設定(通信速度、パリティなど)がある場合には正しく設定してください。設定が間違っていると正常に通信ができません。

パソコンなど通信の基点となる機器をマスタといい 1 系統の通信設備の中で 1 台だけ設定します。マスタに接続する 1 台または 2 台以上の本機は、マスタに対してスレーブといいます(1:N の接続による通信)。各スレーブには、スレーブ同士で重複しないようなステーション No. を設定します。通信は、まずマスタがステーション No. を付加したメッセージを送信し、次に各スレーブはそのメッセージが自分宛のものか判断し、自分宛であった場合にマスタへ応答する、という手順で行われます。スレーブから通信を開始することはありません。

1 系統の通信線に 1 台のマスタと 31 台までのスレーブ(本機)が接続できます。 1 系統の通信線の長さは、総延長で 500mまでです。

参照 通信の手順、通信プロトコルの仕様、通信で操作可能な事項については、「マイクロコントローラ (形式:PXG)通信機能マニュアル(MODBUS 編)」 を参照してください。

通信メニュー(Ch9)では、以下の項目について設定します。

表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期值	備考	参照ページ
"5[no" (STno)	ST No. 設定	ステーション No. を設定 します。	"0 ~ 255 (0: 通信無応答 (MODBUS の場合))"	1	注 1	122
"Lofi" (CoM)	パリティ設定	通信速度とパリティ チェックを設定します。	96od (9600bps/odd) 96ev (9600bps/even) 96no (9600bps/none) 19od (19200bps/odd) 19ev (19200bps/even) 19no (19200bps/none)	96od	注 1 RST	122
"SEE" (SCC)	通信許可	マスタからの書き込み可/不可を設定します。	r (読出しのみ可) rW (読出し/書き込み可)	rW	注 1	123

注 1:形式指定 7 桁目= M, V, K, J, U, F のとき表示します。

55 no. ST No. 設定

ステーション No. を設定します。

設定範囲:0~255

(ただし0を設定すると通信の機能が停止します。)

ポイント

スレーブが 2 台以上ある場合は、ステーション No. を重複しないよう設定します。同じ通信系統上に同じステーション No. を持つ機器があると、通信できません。

ステーション No. の設定手順

ステーションNo. に3と設定する場合を例として設定手順を 説明します。

運転モード



1 二 キーを長押しして、"心 !" を表示します。 監視モードの MV 1 が表示されます。



2 = 1 - を長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h !") を表示し、▲ ▼ キーで "[oN [h 9" を表示します。

通信メニューが表示されます。



3 単キーを長押しして、▲ ▼ キーで"5「no"を表示します。

ステーション No. が表示されます。



4 単を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ★ーで、ステーション No. を「3」と設定します。 ここでは、「3」と設定します。



- **ニュキーを押して、設定を確定します。**
- 6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

[□□] パリティ設定

通信速度とパリティチェックを設定します。

• 設定範囲

通信速度:9600bps、19200bps、

パリティチェック:odd、even、none

上記の範囲を次の組み合わせ名を使用して設定します。

- 96od (9600bps/odd)
- 96ev (9600bps/even)
- 96no (9600bps/none)
- 19od (19200bps/odd)
- 19ev (19200bps/even)
- 19no (19200bps/none)

ポイント

同一通信系統上のマスタとすべてのスレーブは、通信速度 とパリティチェックを同じに設定します。設定が異なると 通信できません。

通信速度とパリティチェックの設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本ページ。



■を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、パリティ設定を「96no」と設定します。

ここでは、「9600bps/none」と設定します。



- **1** = キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

設定範囲 r (読み出しのみ可)rW (読み出し/書き込み可)

通信許可の設定手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 122 ページ。

2 まーを長押しして、通信パラメータ ("5ʃno") を表示して、▲ ▼ キーで通信許可 ("5[[") を選択します。



3 単を押して、下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、プロトコル選択を「rW」と設定します。

ここでは、「読み出し/書き込み可」を選択します。



- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

11

MEMO

11 章

ポジションフィードバックパラメータ (PFB、Ch10)

ポジションフィードバックパラメータ (Ch10) の概要 (PFB) - 126

PFB 不感带- 127

バルブストローク時間-127

PFB 入力調整コマンド- 128

12

ポジションフィードバックパラメータ (Ch10) の概要 (PFB)

PFB パラメータでは、電動バルブ制御に関するパラメータを設定します。

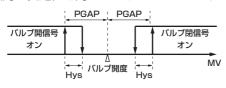
表示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期値	備考	参照 ページ
"PGAP" (PGAP)	PFB 不感帯	PFB の不感帯を設定します。	0.0 ~ 100.0%	5%	注 1	127
"「rūL" (TrvL)	バルブストローク時間	バルブのストローク動作時間 を設定します。	5 ~ 180sec	30sec	注 1	127
"EAL" (CAL)	PFB 入力調整コマンド	PFB 入力のゼロ/スパン調整 を行います。	0 (なし/強制終了) 1 (ゼロ側調整) 2 (スパン側調整) 3 (自動調整)	-	注2	128

注 1:形式指定 5 桁目= V、S の場合、表示します。 注 2:形式指定 5 桁目= V のとき、表示します。

P582 **PFB 不感带**

バルブ開信号と閉信号のどちらも出力させない不感帯を設定することができます。

バルブ不感帯を使用することで、電動バルブのハンチングを抑え、出力の安定性を向上させることができます。



(Hys=PGAP/2 固定)

• 設定範囲: 0.0 ~ 100.0%

PFB 不感帯の設定手順

ここでは、PFB 不感帯を「10.0%」と設定する場合を例として手順を説明します。

運転モード



1 **ニート MV1 を表示します。** 監視モード MV1 を表示します。



2 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー("oPE [h !") を表示し、▲ マキーで PFb ("PFb [h !0") を表示します。



3 = キーを長押しして、▲ ▼キーでPGAP("PGAP") を表示します。



4

「10.0」と設定します。



ア ります。

6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

「「ここ」 バルブストローク時間

電動バルブが全開から全閉するまでの時間を設定します。 バルブストローク時間は、各電動バルブメーカのカタログを 参照してください。

• 設定範囲:5~180秒

バルブストローク時間の設定手順

ここでは、バルブストローク時間を「50 秒」と設定する場合を例として手順を説明します。



2

② キーを長押しして、
② キーでTrvL("「rūl")
を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本ページ。

3 (単十一を押して下段の表示が点滅したら、 本 十一で、「50」と設定します。

ここでは、電動バルブストローク時間を「50 秒」と 設定します。



2 = キーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ポイント PFB 入力の自動調整を行うと、バルブフルストローク時間も自動で求められます。

12 章

[BL] PFB 入力調整コマンド

PFB 入力のゼロ(全閉)/スパン(全開)の調整をします。 調整は、手動で行う方法と、自動で行う方法があります。

設定	機能	説明
0	なし/強制終了	調整を強制終了します。
1	ゼロ側調整	ゼロ側調整を手動で行います。
2	スパン側調整	スパン側調整を手動で行います。
3	自動調整	ゼロ/スパンの調整を自動で行い "「rūl" を最適な値に変更します。

手動による入力調整の手順

ここでは、手動で電動バルブを調整するときの手順を説明します。

運転モード



- 本機をマニュアルモードに変更します。
 - **参照** マニュアルモードへの切り替えは、「オート / マニュアル 切替」(23ページ)。
- 2 = キーを長押しして設定モードのマニュアル表示 モードへ切り替え、 = キーを押して、電動バルブを 全閉とします。

3 = 1 − を2回長押しして、設定モードのチャンネルメニュー("oPE [h l")を表示し、 = = 1 + −でPFb ("PFb [h l']") を表示します。

参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 127 ページ。



- **5**

 □ キーを押して、下段の表示が点滅したら、

 △ □ キーで、「1」と設定します。
 - 1 → 0 に自動で戻ったら、ゼロ調整が終了です。



- 6 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。
- 7 響キーを長押ししてマニュアル表示モードへ切り替え、▲ キーを押して、電動バルブを全開とします。





参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 127ページ。



10 = キーを押して下段の表示が点滅したら、 = キーで、「2」と設定します。2 → 0 に自動で戻ったら、スパン調整が終了です。



- 11 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。
- 手動調整は、必ずゼロ(全閉)→スパン(全開)の順序で行ってください。また、ゼロ、スパンのどちらか一方だけの調整を行うことはできません。

12

自動による入力調整の手順

ここでは、自動でゼロ/スパンを調整するときの手順を説明 します。

|運転モード|



本機をマニュアルモードに変更します。

マニュアルモードへの切り替えは、「オート / マニュアル 切替」(23ページ)。

("PFb [h ID") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、本章 127 ページ。

当キーを長押しして、▲ ▼キーで CAL ("[AL")) を表示します。



で、「3」と設定します。

> 電動バルブが自動で、全閉、全開の位置へ動いてそれ ぞれの位置を登録します。

3→0に自動で戻ったら、調整は終了です。



▲ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り

PFB 入力を自動で調整する場合も、本機をマニュアルモードにしてください。マニュアルモード以外では調整を実行しません。 注意

- ・ PFB 自動調整は本機が電動バルブの全閉、全開をおこない PFR 3 サのザロミ田参フィル・電影を PFB 入力のゼロ調整スパン調整を自動的に行います。同時にバルブストローク時間 "「rūl" を最適な値に変更します。
 - "CAL"=3の自動調整時、表示が10もしくは20に変わった場 合は調整エラーが発生しています。エラー要因を取除いて再 調整してください。

CAL 表示	エラー名	エラー要因	対策
10	バルブフル ストローク 時間 オーバー	自動調整が 180 秒以内 で終了しな かった。	本機ではフルストロークタイムが 180 秒以上の電動バルブは御使用になれません。フルストロークタイムが 180 秒以内の電動バルブを御使用ください。
20	PFB スパン エラー	PFB 入力の スパン値が 異常です。	バルブ制御出力とPFB 入 力の結線を再確認してく ださい。

MEMO

12 章

パスワードセットアップ (Ch11)

パスワードセットアップ (Ch11) の概要 – 132 ● パスワード 1 ~ 3 – 132

パスワードセットアップ (Ch11) の概要

パスワード機能を使うと、表示をブロック(複数チャンネル) ごとに非表示にできます。

非表示に設定したブロックは、監視モードに入り [PASS] で パスワード入力すると、ブロックに含まれるチャンネルが表 示されて、パラメータの設定ができるようになります。

パスワード入力の方法は、「監視モード」(13ページ)を参照して ください。

パスワードの設定は、次に示すように「PAS1」、「PAS2」、 「PAS3」、「スーパーPASS」、「特別PASS」の5種類あります。

5	チャンネルメニュー			/1	スワー	۴	
チャンネル	表示	内容	PAS1	PAS2	PAS3	スーパー PASS	特殊 PASS
Ch1"	"oPE"	オペレーショ ンパラメータ	•	•	•	•	•
Ch2	"P_d"	制御(PID) パラメータ	•	•	•	•	•
Ch3	"PL."	PID パレット パラメータ	×	•	•	•	•
Ch4	"P-6"	ランプソーク パラメータ	×	•	•	•	•
Ch5	"Non"	モニタパラ メータ	×	×	•	•	•
Ch6	"SE <i>l</i> "	セットアップ パラメータ	×	×	•	•	•
Ch7	"535"	システムパラ メータ	×	×	•	•	•
Ch8	"ALN"	アラームパラ メータ	×	×	•	•	•
Ch9	"CoN"	通信パラメータ	×	×	•	•	•
Ch10	"PFb"	ポジションフィード バックパラメータ	×	×	•	•	•
Ch11	"PRS"	パスワード セットアップ	×	×	•	•	•
Ch12	"dSP"	各パラメータ の表示マスク	×	×	•	•	•
Ch13	"CFG"	環境設定	×	×	×	×	•

●:設定したパスワードを入力した場合に、表示されます。 ×:設定したパスワードを入力しても、非表示のままです。

表示マスク機能によって非表示になっているチャンネル メニューは、表示されません。

ただし、スーパーPASS、または特殊 PASS を入力した 場合は、dSP (Ch12) が必ず表示されます。

参照

13

表示マスク機能の説明は、「14章 各パラメータの表示マスク」 (133ページ) を参照してください。

パスワードの工場出荷時の初期値は、次のとおりです。

パスワードの 種類	PAS1	PAS2	PAS3	スーパー PASS	
パスワード	0000	0000	0000	FEFE	F1C0

スーパー PASS 及び特殊 PASS のパスワードは、変更できません。パスワード入力で、上記のパスワードを入力すると、チャンネル 13 のコンフィグが表示されて、パラメータ の設定ができるようになります。

PRS : ~ PRS3

パスワード 1~3

パスワードの設定方法を説明します。

設定範囲:0000~FFFF

パスワードの設定手順

例として、パラメーター「PAS2」に、パスワード「1234」 を設定します。

運転モード



キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h l") を表示します。



チャンネルメニューの表示方法は、127ページ。

▲ キーを押して、チャンネル 11("PR5 [h l l") を選択します。

> PA5 sv [] |

□ キーを長押しして、上段に "PR5 !" が表示された ら、▲ ▼ キーを押して「PAS2」を選択します。

> PVPRS2 sv [] [] []

三キーを押して下段の表示が点滅したら、

📤 💌 キーを押して「1234」に設定し、

二キーを押して確定します。



▲ キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻り ます。

各パラメータの表示マスク (Ch12)

表示マスク (Ch12) の概要-134

表示パラメータ設定 1 ~ 30 - 138

表示マスク (Ch12) の概要

表示マスク機能を使うと、パラメータを非表示に設定でき、非表示に設定するとパラメータの表示をスキップできます。

この機能は、使用しないパラメータを非表示にする場合や、 設定値を変更しないように表示をスキップする場合などに使 用します。

次のパラメータ一覧の表の dP の No. とビット位置を使い、 非表示にするパラメータを設定します。

ポイント

- 非表示に設定するパラメータのビット位置の値を 1 に します。
- ・ 各ビットのバイナリ値 (Bin) を合計して、16 進数に 変換した値を設定します。
- ・ dP30のビット位置 15 の値を 1 にすると、強制的に全てのパラメータが表示されます。

参照

設定の例題は、本章 138 ページ

表示画面または	パラメータ	d	Р
チャンネル	77779	No.	ビット位置
運転画面	Pū	dP30	14
	50	dP30	13
監視画面	FALT	dP28	0
	No I	dP28	1
	UOS	dP28	2
	PF6	dP28	3
	r5ū	dP28	4
	PRSS		
チャンネル表示画面	oPEr	dP29	0
	PCB	dP29	1
	PLF	dP29	2
	PrG	dP29	3
	Non	dP29	4
	SEF	dP29	5
	595	dP29	6
	ALN	dP29	7
	CoN	dP29	8
	PF6	dP29	9
	PRS	dP29	10
	d5P	dP29	11
	EFG	dP29	12

### Provided No. ドット位置	表示画面または		dP		
SFB9 dP01		パラメータ	No.	ビット位置	
PrG dP01 2	オペレーション Ch 1	NA _n	dP01	0	
P-G		SCBS	dP01	1	
RF		rEN	dP01	2	
LRCh dP01 5			dP01	3	
Sun GPO1 6		RF .	dP01	4	
PLD 1		LRCh	dP01	5	
Rich dP01 8 Rich dP01 9 Rich dP01 10 Rich dP01 11 Rich dP01 12 Rich dP01 12 Rich dP01 13 Rich dP01 14 Rich dP01 15 Rich dP02 0 Rich dP02 0 Rich dP02 0 Rich dP02 1 Rich dP02 2 Rich dP02 2 Rich dP02 3 Rich dP02 3 Rich dP02 5 Rich dP02 5 Rich dP02 5 Rich dP02 5 Rich dP02 6 dP02 7 Rich dP03 0 d dP03 2 dP03 1 d dP03 2 dP03 3 dP03 3 dP03 4 dP03 5 dP03 5 dP03 5 dP03 5 dP03 5 dP03 6 Rich dP03 10 Rich dP03 11 Rich dP03 12 Rich dP03 13 Rich dP03 14 Rich dP03 15 Rich dP04 0 Rich d		Sūn	dP01	6	
RL IL dP01 9 RL Ib dP01 10 RL 2 dP01 11 RL 2 dP01 12 RL 2b dP01 12 RL 2b dP01 13 RL 3 dP01 14 RL 3L dP01 15 RL 3b dP02 0 RL 4 dP02 1 RL 4 dP02 1 RL 5 dP02 3 RL 5 dP02 4 RL 5 dP02 5 RL 5 dP02 5 RL 5 dP02 6 LoC dP02 7 PD dP03 0 C dP03 1 d dP03 2 bBL dP03 3 CoL dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 bBL dP03 6 RC dP03 7 cEU dP03 7 cEU dP03 9 SUb dP03 10 FC 1 dP03 11 FC 2 dP03 12 PLC 1 dP03 13 PLC 1 dP03 14 PLC 2 dP03 15 PLC 1 dP03 15 PLC 2 dP04 0 PCUF dP04 0 PCUF dP04 1 ERU 1 dP04 2 ERU 1 dP04 2 ERU 1 dP04 2 ERU 1 dP04 1 ERU 1 dP04 2 ERU 1 dP04 3		PLn I	dP01	7	
Right dP01 10 Ric2		RL I	dP01	8	
RL2		RL IL	dP01	9	
RL2L dP01 12 RL2h dP01 13 RL3 dP01 14 RL3L dP01 15 RL3h dP02 0 RL4L dP02 1 RL4L dP02 2 RL4L dP02 2 RL4L dP02 3 RL5 dP02 4 RL5L dP02 5 RL5h dP02 6 LoC dP02 7 RL5h dP02 6 LoC dP02 7 RL5h dP03 1 d dP03 2 dP03 3 CoL dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 dP03 5 dP03 5 dP03 6 Rr dP03 7 rEU dP03 6 Rr dP03 7 rEU dP03 11 rEU dP03 12 RL5L dP03 12 RL5L dP03 13 RL5L dP03 14 RL5L dP03 15 RL5L dP04 1 RL5L dP04 1 RL5L dP04 1 RL5L dP04 2 RL5L dP04 3 RL5L dP04 4 RL5L dP04 4 RL5L dP04 5 RL5L dP04 TL5L dP04 5 RL5L dP04 TL5L d		AL Ih	dP01	10	
RL2h dP01 13 RL3 dP01 14 RL3L dP01 15 RL3h dP02 0 RL4 dP02 1 RL4L dP02 1 RL4L dP02 2 RL4h dP02 3 RL5 dP02 4 RL5L dP02 5 RL5h dP02 6 LoC dP02 7 PID Ch 2 P dP03 0 C dP03 1 d dP03 2 R95 dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 BRL dP03 6 Rr dP03 6 Rr dP03 7 rEU dP03 9 SUL dP03 10 rEU dP03 11 rCC dP03 12 PLC I dP03 13 PRC I dP03 14 PLCC dP03 15 PRCC dP04 0 PCUr dP04 1 ERU dP04 2 ERUC dP04 3 PMU dP04 4		RL2	dP01	11	
RL3		RL2L	dP01	12	
RESE dP01 15 RESH dP02 0 RESH dP02 1 RESH dP02 2 RESH dP02 3 RESE dP02 4 RESE dP02 5 RESH dP02 5 RESH dP02 6 dP03 0 d dP03 1 d dP03 2 dP03 3 d dP03 4 dP03 4 dP03 4 dP03 5 dP04 d		RL2h	dP01	13	
RE3h dP02 0 RLY		RL3	dP01	14	
REY		RL 3L	dP01	15	
RLYL dP02 2 RLYh dP02 3 RLS dP02 4 RLSL dP02 5 RLSh dP02 6 LoC dP02 7 PID Ch 2 P dP03 0 C dP03 1 d dP03 2 h95 dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 bRL dP03 6 Rr dP03 7 rEG dP03 10 FC I dP03 11 fC2 dP03 11 fC2 dP03 11 fC2 dP03 12 PLC I dP03 13 PhC I dP03 13 PhC I dP03 14 PLC dP03 15 PhC dP04 0 PCUF dP04 0 PCUF dP04 2 ERG dP04 4 PRG dP04 4 PRG dP04 5		RL3h	dP02	0	
RLYh dP02 3 RLS dP02 4 RLSL dP02 5 RLSh dP02 6 LoC dP02 7 PID Ch 2 P dP03 0 C dP03 1 d dP03 2 hys dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 bRL dP03 6 Rr dP03 7 rEU dP03 10 rC1 dP03 11 rC2 dP03 11 rC2 dP03 11 rC2 dP03 12 PLC1 dP03 13 PhC1 dP03 14 PLC2 dP03 15 PhC2 dP04 0 PCUr dP04 1 ERU dP04 2 ERU2 dP04 3 PP0 dP04 4 PP0 dP04 5		RLY	dP02	1	
RLS dP02 4 RLSL dP02 5 RLSh dP02 6 LoC dP02 7 PID Ch 2 P dP03 0 C dP03 1 d dP03 2 h95 dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 bRL dP03 6 Rr dP03 7 rEU dP03 9 SUL dP03 10 FET dP03 11 FET dP03 11 FET dP03 12 PLCT dP03 12 PLCT dP03 13 PhCT dP03 15 PhCT dP03 15 PhCT dP04 0 PCUF dP04 1 ENU dP04 2 ENU dP04 3 PNU dP04 4 PNU dP04 5		RLYL	dP02	2	
RLSL dP02 5 RLSh dP02 6 LoC dP02 7 PID Ch 2 P dP03 0 C dP03 1 d dP03 2 h95 dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 bRL dP03 6 Rr dP03 7 rEU dP03 10 rEU dP03 11 rec dP03 12 PLC I dP03 12 PLC I dP03 13 PhC I dP03 14 PLCC dP03 15 PhC I dP04 0 PCUT dP04 1 ENU dP04 2 ENU dP04 3 PNU dP04 3 PNU dP04 4 PNU dP04 5		RLYh	dP02	3	
RLSh		RLS	dP02	4	
PID Ch 2 P		RLSL	dP02	5	
PID Ch 2 P		RLSh	dP02	6	
A		LoC	dP02	7	
d dP03 2 h95 dP03 3 CoL dP03 4 db dP03 5 bRL dP03 6 Rr dP03 7 rED dP03 8 SOL dP03 9 SOL dP03 10 rEC dP03 11 rEC dP03 12 PLE I dP03 12 PLE I dP03 14 PLEC dP03 15 PLEC dP04 0 PEUF dP04 1 END I dP04 2 END I dP04 3 PND I dP04 5	PID Ch 2	Ρ	dP03	0	
H95		Ĺ	dP03	1	
EoL dP03 4 db dP03 5 5 5 5 5 6 6 6 6 6		д	dP03	2	
db dP03 5 bRL		h95	dP03	3	
## BRL dP03 6 ## dP03 7 ## dP03 7 ## dP03 8 ## SQL dP03 9 ## SQL dP03 9 ## SQL dP03 10 ## GP03 11 ## GP03 12 ## BP03 12 ## BP04 dP03 13 ## BP04 dP04 2 ## BP05 dP04 4 ## BP05 dP04 5 ## BP05 dP04 6 ## BP05 dP05 6 ## BP05		CoL	dP03	4	
## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ##		db	dP03	5	
GEO PED GEO PED GEO		6RL	dP03	6	
50L dP03 9 50h dP03 10 FE I dP03 11 FE2 dP03 12 PLE I dP03 13 PhE I dP03 14 PLE2 dP03 15 PhE2 dP04 0 PEUF dP04 1 EFG dP04 2 EFG dP04 3 PFG dP04 3 PFG dP04 4 PFG dP04 4		8r	dP03	7	
Süh dP03 10			dP03	8	
TE dP03			dP03	9	
## GEO ##			dP03	10	
PLE I dP03 13 PhE I dP03 14 PLE2 dP03 15 PhE2 dP04 0 PEUF dP04 1 ENG I dP04 2 ENG dP04 3 PNG dP04 4 PNG I dP04 5			dP03	11	
PhE I dP03 14 PLE2 dP03 15 PhE2 dP04 0 PEUF dP04 1 ENG I dP04 2 ENG dP04 3 PNG dP04 4 PNG dP04 5			dP03	12	
PLE2 dP03 15 PLE2 dP04 0 PEUF dP04 1 ENG I dP04 2 ENG dP04 3 PNG dP04 4 PNG I dP04 5			dP03	13	
### APO4 0 #### APO4 0 ###################################			dP03	14	
PEUF dP04 1 ENG dP04 2 ENG dP04 3 PNG dP04 4 PNG dP04 5			dP03	15	
ENG dP04 2 ENG dP04 3 PNG dP04 4 PNG dP04 5			dP04	0	
EFFG dP04 3 PFG dP04 4 PFG dP04 5			dP04	1	
PND dP04 4 PND I dP04 5			dP04	2	
PNG dP04 5			dP04	3	
0073			dP04	4	
PNG2 dP04 6			dP04	5	
		PNG2	dP04	6	

表示画面または	,	dP		
チャンネル	パラメータ	No.	ビット位置	
PIDパレットCh 3	Sũ I	dP05	0	
	PI	dP05	1	
	ī!	dP05	2	
	91	dP05	3	
	h95 I	dP05	4	
	CoL I	dP05	5	
	db l	dP05	6	
	BRL I	dP05	7	
	Ar I	dP05	8	
	rEū I	dP05	9	
	502	dP05	10	
	P2	dP05	11	
	25	dP05	12	
	95	dP05	13	
	h952	dP05	14	
	CoL2	dP05	15	
	462	dP06	0	
	BRL2	dP06	1	
	R-2	dP06	2	
	503	dP06	3	
	P3	dP06	4	
	<i>[3]</i>	dP06	5	
	43	dP06	6	
	h953	dP06	7	
	CoL3	dP06	8	
	db3	dP06	9	
	BAL 3	dP06	10	
	Rr3	dP06 dP06	11	
	r£ū3	dP06	13	
	504	dP06	14	
	РЧ	dP06	15	
	<u>-</u> 4	dP07	0	
	6 4	dP07	1	
	h954	dP07	2	
	CoLY	dP07	3	
	<i>d</i> 64	dP07	4	
	58LY	dP07	5	
	A-4	dP07	6	
	rEūY	dP07	7	
	SüS	dP07	8	
	P5	dP07	9	
	<i>2</i> 5	dP07	10	
	d5	dP07	11	
	h955	dP07	12	
	CoL5	dP07	13	
	db5	dP07	14	

表示画面または		C	IP
チャンネル	パラメータ	No.	ビット位置
PID パレットCh 3	<i>bRLS</i>	dP07	15
	Rr5	dP08	0
	rEūS	dP08	1
	506	dP08	2
	P6	dP08	3
	<i>ī</i> 6	dP08	4
	d6	dP08	5
	h956	dP08	6
	CoL6	dP08	7
	db6	dP08	8
	bAL6	dP08	9
	Ar6	dP08	10
	rEū6	dP08	11
	557	dP08	12
	P7	dP08	13
	īn	dP08	14
	47	dP08	15
	h957	dP09	0
	CoL7	dP09	1
	<i>db1</i>	dP09	2
	58L7	dP09	3
	8-7	dP09	4
	rEūn	dP09	5
	SONH	dP10	0
	PL IN	dP10	1
ランプソーク Ch 4	Prn	dP11	0
	ranu	dP11	1
	5ū- I	dP11	2
	rn Ir	dP11	3
	rn is	dP11	4
	55-2	dP11	5
	rne-	dP11	6
	rnas	dP11	7
	5ū-3	dP11	8
	ſ∩3r	dP11	9
	rn35	dP11	10
	50-Y	dP11	11
	rn4r	dP11	12
	rn45	dP11	13
	50-5	dP11	14
	rns-	dP11	15
	rnss	dP12	0
	50-6	dP12	1
	rns-	dP12	2
	rn65	dP12	3
	50-7	dP12	4
	rnn-	dP12	5

表示画面または		d	dP		
チャンネル	パラメータ	No.	ビット位置		
ランプソーク Ch 4	rnns	dP12	6		
	5ū-8	dP12	7		
	rna-	dP12	8		
	rn85	dP12	9		
	50-9	dP12	10		
	rn9r	dP12	11		
	rn95	dP12	12		
	5ō IO	dP12	13		
	Г Ю-	dP12	14		
	Γ 105	dP12	15		
	55 I I	dP13	0		
	Γ I Ir	dP13	1		
	Γ 1 15	dP13	2		
	50 I2	dP13	3		
	Γ 12r	dP13	4		
	Γ 12S	dP13	5		
	50 I3	dP13	6		
	Г 13-	dP13	7		
	Г 135	dP13	8		
	50 IY	dP13	9		
	F 14r	dP13	10		
	F 145	dP13	11		
	50 IS	dP13	12		
	Γ 15r	dP13	13		
	Γ ISS	dP13	14		
	Sü 16	dP13	15		
	Г 16-	dP14	0		
	Γ 165	dP14	1		
	Nod	dP14	2		
	55ot	dP14	3		
	65-L	dP14	4		
	65-h	dP14	5		
	PüSF	dP14	6		
	Conf	dP14	7		
	Pran	dP14	8		
	PNIn	dP14	9		

表示画面または	パラメータ	dP		
チャンネル	1177-3	No.	ビット位置	
モニタ Ch 5	SCRC	dP15	0	
	No I	dP15	1	
	ues	dP15	2	
	PFb	dP15	3	
	r5ū	dP15	4	
	CC I	dP15	5	
	LE I	dP15	7	
	LU I	dP15	9	
	LUS	dP15	10	
	LU3	dP15	11	
	rny	dP15	12	
	rns	dP15	13	
	FRLC	dP15	14	
	PLno	dP15	15	
	Prno	dP16	0	
セットアップ Ch 6	PGF	dP17	0	
	Рйь	dP17	1	
	PüF	dP17	2	
	Pūd	dP17	3	
	PüU	dP17	4	
	CUF	dP17	5	
	Puof	dP17	6	
	SüoF	dP17	7	
	ſF	dP17	8	
	8970	dP17	9	
	8835	dP17	10	
	r[]	dP17	11	
	rENO	dP17	12	
	rENS	dP17	13	
	rENr	dP17	14	
	[Ir	dP18	0	
	[2r	dP18	1	
	FLo I	dP18	2	
	FL02	dP18	3	
	SFo !	dP18	4	
	SFFN	dP18	6	
	Sbo I	dP18	7	
	5602	dP18	8	
	SbNd	dP18	9	
	Rof	dP18	10	
	RoL	dP18	11	
	Roh	dP18	12	

表示画面または	18= 1 5	dP	
チャンネル	パラメータ	No.	ビット位置
システム Ch 7	UEES	dP19	0
	dī l	dP19	1
	925	dP19	2
	923	dP19	3
	dī4	dP19	4
	dIS	dP19	5
	do If	dP19	6
	9051	dP19	7
	do3f	dP19	8
	doYſ	dP19	9
	doSf	dP19	10
	doP I	dP19	11
	doP2	dP19	12
	doP3	dP19	13
	doPY	dP19	14
	doP5	dP19	15
	rNP	dP20	0
	rnpl	dP20	1
	rNPh	dP20	2
	rNPU	dP20	3
	Süf	dP20	4
	SLFb	dP20	8
	Srna	dP20	9
	Pr[5	dP20	10
アラーム Ch 8	A Ihy	dP21	0
	9F2 !	dP21	1
	dL IU	dP21	2
	8243	dP21	3
	9F.25	dP21	4
	9F5N	dP21	5
	R3hY	dP21	6
	dL 93	dP21	7
	dL 3U	dP21	8
	RYHY	dP21	9
	dL 34	dP21	10
	dL4U	dP21	11
	ASHY	dP21	12
	dL 45	dP21	13
	dLSU	dP21	14
	hb I	dP21	15
	hb lh	dP22	0
	h5 I	dP22	1
	h5 lh	dP22	2
	FPLU	dP22	7
	LBRB	dP22	8

表示画面または	パラメータ	d	Р
チャンネル	////	No.	ビット位置
通信 Ch 9	Srno	dP23	0
	CoN	dP23	1
	SEE	dP23	3
PFB Ch 10	PGRP	dP24	0
	FrūL	dP24	1
	CAL	dP24	3
パスワード Ch 11	PRS I	dP25	0
	PRS2	dP25	1
	PRS3	dP25	2
コンフィグ Ch 13	rour	dP26	0
	r-FE	dP26	2
	SoFt	dP26	3
	RLNF	dP26	4
	L-[]	dP26	6
	L-C3		
	r5f	dP26	8
	bEon	dP26	9
	Prnr	dP26	10

dPO : ~ dP30

表示パラメータ設定 1~30

使用しない、または変更しないパラメータを非表示に設定する方法を説明します。

ポイント

- 設定する前に、本章「概要」のパラメータ一覧から、非表示にする設定するパラメータ(dP01~dP30)と対応するビット位置を調べてください。
- 非表示に設定するパラメータのビット位置の値を 1 に します。
- 各ビットのバイナリ値 (Bin) を合計して、16 進数に 変換した値を設定します。

参照

本章「表示マスク (Ch12) の概要」(134ページ)

• 設定範囲: 0000~FFFF

表示パラメータの設定手順

例として、Ch3の PLT SV2 の非表示を表示に設定します。



DP05=85E0 (hex) を設定

16 進数と2進数の換算表

Hex 16 進数	Bin 2 進数
0	0000
1	0001
2	0010
3	0011
4	0100
5	0101
6	0110
7	0111

Hex 16進数	Bin 2進数
8	1000
9	1001
Α	1010
В	1011
С	1100
D	1101
E	1110
F	1111

設定するパラメータと値は、次のとおりです。

パラメータ:dP05設定値:85E0

運転モード



1 == キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("oPE [h l") を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、127 ページ。

2 ♠ **1** キーを押して、チャンネル 12(上段:"dSP") を選択します。

3 [※] キーを長押しして "dPO!" が表示されたら、▲ トーで "dPO5" を選択します。

ちます。

環境設定(Config Ch13)

環境設定 (Config Ch13) の概要-140

表示タイムアウト設定-141

リモートSV 選択時点滅の有無- 142

ソフトスタート実行時点滅の有無-142

ALM 発生時の点滅- 143

バーンアウト時制御選択-144

ランプソーク パターン並び順-145

C2 ランプの割付- 146

本体リセット- 147

Config Ch13 のパラメータは、パスワード「PASS」に特殊パスワードを設定しないと表示されません。パスワードについては「監視モード」(13ページ)、特殊パスワードについては、「パスワードセットアップ」(132ページ)を参照してください。

環境設定(Config Ch13)の概要

本機の動作環境に関するパラメータを設定します。

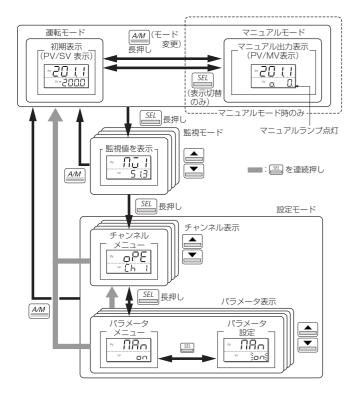
表	示	パラメータ名称	機能	設定範囲	初期值	参照 ページ
"FoUF"	"(ToUT) 表示タイムアウト設定		設定表示から PV/SV 表示に自動的に戻るまでの時間を設定	15S:15sec 60S		141
			します。	30S: 30sec	-	
				60s: 60sec	-	
				5M: 5min	-	
				10M: 10min	-	
<u> </u>				non		
"r -FŁ"	(r-Fk)	リモート SV 選択時点滅の有無	Remote 選択時、SV表示部の点 滅の有無を設定します。	oFF : OFF	on	142
			成の有無を設定しより。	on : ON		
"SoFL"	(SoFk)	ソフトスタート実行時点滅の有	SoftStart 選択時、SV表示部の	oFF : OFF	on	142
		無	点滅の有無を設定します。	on : ON		
"ALNF"	(ALMF)	ALM 発生時の点滅	DO が ON になったとき、PV/SV表示の点滅の有無を設定します。	設定表示 0~255 (10進) 設定内容 (0000 (2進) 1: 点滅あり (DO1: ON時) 0: 点滅なし	0	143
"bCon"	(bCon)	バーンアウト時制御選択	PV 入力のバーンアウトを検出 した場合、制御を続行するか、 停止するかを設定します。	on:制御続行 oFF:制御停止	o FF	144
"P[n["	(PTnT)	ランプソーク パターン並び順	ランプソークパターンの並び順 を変更できます。	0:(従来の並び順) 1:(特殊な並び順)	0	145
"L - [2 "	(L-C2)	C2 ランプの割付	C2 ランプの点灯条件を設定します。	 0: MV2 出力/ CLOSE 出力 (点灯/点滅、ただし AO 出力 は機能しません) 1: マニュアルモード中 2: スタンバイ中 3: リモート SV モード中 4: 機能なし (設定しないでください) 5: ソフトスタート中 6: ランプ SV 中 7: ランプソーク中 8: SV 選択中 (前面 SV 以外を選択している場合) 9: PID 選択中 (Pid チャンネル (Ch2) 以外の PID を選択している場合) 10:オートチューニング実行中 	0	146
" -51 " (1	rST)	本体リセット	本体リセット	oFF: 何もしない	oFF	147
,	•			rST: 本体リセット	†	

[:。!!!] 表示タイムアウト設定

監視モードまたは設定モード(チャンネル表示、パラメータ表示)で、何も操作がなかったときに PV/SV 表示に戻る時間を設定します。

• 設定範囲 15S : 15 秒

30S : 30 秒 60S : 60 秒 5M : 5分 10M : 10分 non : 戻りなし



表示タイムアウトの設定手順

ここでは、表示タイムアウトを「10 分」と設定する場合を 例として手順を説明します。

運転モード



1 **ニューを長押しして、"nū !" を表示します**。 監視モード MV 1 を表示します。



2 = キーを長押しして、設定モードのチャンネルメニュー ("aPE [h l") を表示し、 = キーで CFG ("[FG [h l]") を表示します。





4 二キーを押して下段の表示が点滅したら、 10M」と設定します。

ここでは、表示タイムアウト時間を「10分」と設定 します。



- 5 単キーを押して、設定を確定します。
- 6 ます。

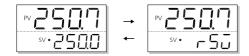
デーデーリモート SV 選択時点 滅の有無

リモート SV 選択時に、SV 表示部に "r Sū" を点滅表示するか、どうかを設定します。

• 設定範囲 off: "**r5ū**" 値を表示する

on : "**r5ū**" と SV を交互に表示する

「点滅する」に設定されていると、以下のような表示が交互に点滅します。



リモートSV 選択時点滅の有無の設定手順

1 □ キーを長押しして、設定モードのチャンネルメ ニュー ("oPE [h l") を表示し、▲ ▼キーで CFG ("EFG [h l3") を表示します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 141 ページ。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「off」と設定します。

ここでは、リモート選択時の点滅を「なし」と設定します。



/ = キーを押して、設定を確定します。

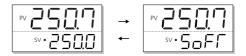
5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

5.555. ソフトスタート実行時 点滅の有無

ソフトスタート中に SV 表示部に "5oF「" を点滅表示させるか、どうかを設定します。

• 設定範囲 off: "**Soff**" と SV を交互に表示しない on: "**Soff**" と SV を交互に表示する

「点滅する」に設定されていると、以下のような表示が交互に点滅します。



ソフトスタート実行時点滅の有無の設定手順



参照 []]

チャンネルメニューの表示方法は、本章 141ページ。

2

□ キーを長押しして、
□ キーで SOFT ("5oFf") を表示します。



3 単キーを押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ キーで、「oFF」と設定します。

ここでは、ソフトスタート選択時の点滅を「なし」と 設定します。

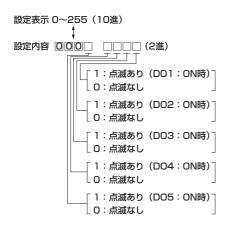


ア ニキーを押して、設定を確定します。

5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

BLOG ALM 発生時の点滅

アラーム発生時に運転モード (PV/SV 表示) が点滅するか、 どうかの設定をします。



- 4 5年一を押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ALM 発生時の点滅の設定手順

ここでは ALM1 (DO1)、ALM2 (DO2)、ALM3 (DO3) のいずれかが発生 (ON) になったときに PV/SV 表示が点滅する場合を例として手順を説明します。



参照 チャンネルメニューの表示方法は、本章 141 ページ。

2 ミュキーを長押しして、 マキーでALMF("ALMF") を表示します。



3 響キーを押して下段の表示が点滅したら、 ▲ ▼キーで、「7」と設定します。

ALM1 (DO1)、ALM2 (DO2)、ALM3 (DO3) のいずれかが発生した場合にPV/SV表示が点滅するので、設定は以下のようになります。

2進数:0000 0111

10 進数 : 7

従ってここでは、「7」を設定します。



15

5.5.5 バーンアウト時制御選択

PV入力でバーンアウトを検出したときに制御を続行するか、 停止するかを設定します。

• 設定範囲 on :制御続行

oFF:制御停止(制御出力は、FLO1、FLO2

の設定値によります)

注意

バーンアウト時制御選択で、「制御続行」を選択した場合は、 バーンアウトした PV 値と設定されている SV 値で PID 演算 します。特に必要のない限り、「制御停止(初期値)」で使うこ とを、おすすめします。

バーンアウト時制御選択の設定手順

ここでは、バーンアウト時制御選択を「on(制御続行)」に 設定する場合を例として手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 141 ページ。

2 ("b[on") を表示します。





- **7.** 当キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

ランプソークパターンの並び順を変更できます。

ランプソークパターン並び順の設定項目は以下の通りです。

PTnT	パターン No.(PTn)	走行ステップ
0	0	ステップ1~4
	1	ステップ5~8
	2	ステップ1~8
	3	ステップ 9 ~ 12
	4	ステップ 13 ~ 16
	5	ステップ 9 ~ 16
	6	ステップ 1 ~ 16
1	0	ステップ1~4
	1	ステップ5~8
	2	ステップ 9 ~ 12
	3	ステップ 13 ~ 16
	4	ステップ1~8
	5	ステップ 9 ~ 16
	6	ステップ 1 ~ 16

ランプソークパターン並びの変更手順

ランプソークパターンを特殊並びに設定する設定手順を説明 します。

- **参照** チャンネルメニューの表示方法は、本章 141 ページ。
- 2 当キーを長押しして ユキーで PTnT ("P「n「") を表示します。



3 二十一を押して、下段の表示が点滅したら、 二 二十一で「1」と設定します。 ここでは、ランプソークパターンを特殊並び順に設定 しました。



- **2** キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

15 章

□□□ C2 ランプの割付

C2 ランプの出力内容を割り付けることができます。

設定	C2 ランプ点灯条件
0	MV2 出力/ CLOSE 出力(点灯/点滅、ただし AO 出力は機能しません)
1	マニュアルモード中
2	スタンバイ中
3	リモート SV モード中
4	機能なし(設定しないでください)
5	ソフトスタート中
6	ランプ SV 中
7	ランプソーク中
8	SV 選択中(前面 SV 以外を選択している場合)
9	PID 選択中(Pid チャンネル(Ch2)以外の PID を選択している場合)
10	オートチューニング実行中

C2 ランプの割付の設定手順

ここでは、LED「C2」に「オートチューニング中」を割り付ける場合を例として手順を説明します。



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 141ページ。



3 # + - を押して下段の表示が点滅したら、▲ ▼ + - で、「10」と設定します。 ここでは、LED「C2」に「オートチューニング中」を割り付けます。



- **/** 二キーを押して、設定を確定します。
- 5 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

|_55||本体リセット

本機をリセットするか、どうかを設定します。

• 設定範囲 oFF: 何もしない

rST:本体リセット

本体リセットとは、電源 ON/OFF と同じ操作になります。

本体リセットの手順



参照

チャンネルメニューの表示方法は、本章 141 ページ。

2 [※] キーを長押しして、▲ ▼キーで rST ("r5ſ") を表示します。





4 **準キーを押して、本体をリセットします。** 本体リセット時は以下の表示となり、運転モードで立ち上がります。



MEMO

15

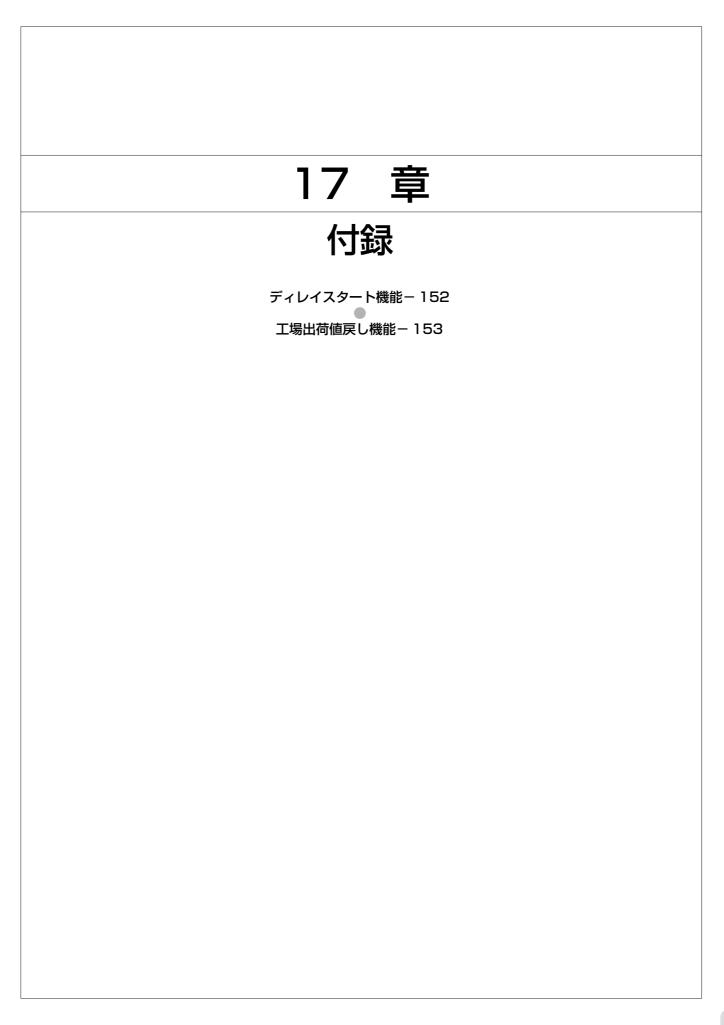
トラブルシューティング

トラブルシューティングー 150

トラブルシューティング

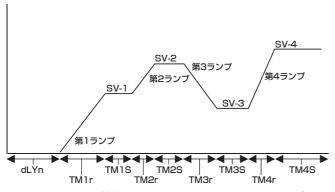
故障と思われる症状が発生したときは、まずお買い上げの形式、および配線、パラメータ設定に誤りがないか、確認してください。以下によくある事例と対処方法を記載します。

トラブル内容	原因	対処方法	参照 Ch
ホストと通信ができない	パリティが合っていない。	ホストと本機のパリティを合わせてください。	Ch9
	通信速度が合っていない。	ホストと本機の通信速度を合わせてください。	
見たいパラメータが表示 できない	表示マスクが設定されている。	DSP 設定を確認してください。	Ch12
	パスワードが設定されている。	スーパー PASS でパスワードを解除してください。	Ch11
電源を入れても制御出力が出力されない	ソフトスタートが設定されている。	ソフトスタートの設定を確認してください。	Ch6
	ランプソークの設定が出力 OFF になっている。	ランプソークの設定を確認してください。	Ch4
	スタンバイモードになっている。	スタンバイ時の出力設定を確認してください。	Ch6
マニュアルモードに変更 できない	USER キーがマニュアルモードに割り当てられ ていない。	USER キーの割り当てを確認してくだいさい。	Ch7
	DI の機能がマニュアルモードに設定されていない。	DIの機能設定を確認してください。	1
キーが効かない	キーロックが ON に設定されている。	キーロックの設定を解除してください。	Ch1
	SV リミット値が設定されている	SV リミット値の設定を確認してください。	Ch2
	ユーザーキーの設定が変更されている。	ユーザーキーの設定を確認してください。	Ch7
チャンネルパラメータが 表示できない	パスワードが合っていない。	スーパー PASS でパスワードを解除してください。	Ch11
	パスワードを忘れた		
本体の電源が入らない	24V 仕様の機器に AC100V を接続した。	修理を依頼してください。	_
電源を入れると SV が点 滅している	スタンバイが ON になっている。	スタンバイを解除してください。	Ch1
	ランプソークの状態が「END」となっている。	ランプソークの設定を変更してください。	Ch1
	ALMF が設定されている	ALMF の設定を確認してください。	Ch13
電源を投入しても制御を 開始しない	STMD のモードがマニュアル出力に設定されて いる	STMD の設定を確認してください。	Ch7
バルブ制御が正常にでき ない	バルブが正しく接続されていない。	バルブの接続を確認してください。	Ch10



ディレイスタート機能

本体電源を ON してから一定時間経過後に、ランプソークを 自動的にスタート(RUN)させることができます。 ディジタル入力機能とディジタル出力機能を設定することで 有効となります。



ディレイスタート機能は、dil \sim 5、dolT \sim do5T (SYS Ch7) と dLYl \sim 5、dL1U \sim dL5U(ALM Ch8) を設定することにより有効となります。

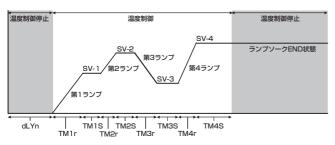
ディレイスタートを有効にする時の各設定パラメータの設定 範囲

 $di1 \sim di5$: $44 \sim 48$

 $dolT \sim do5T$: 35

 $dLY1 \sim dLY5$: $0 \sim 9999$ $dL1U \sim dL5U$: Min/SEC

また、MOD (PrG Ch4) や SbMd (SET Ch6) を設定することにより下図のような動作をさせることが可能です。



この図のように動作させるには、

Mod : 6 SbMd : 1

と設定します。この図では PTn (PrG Ch4) を O としていますが、どのPTnの値でも同様に動作させることが可能です。

注意

Mod は $0 \sim 7$ の範囲で設定してください。

ディレイスタート機能の設定手順

ここでは、ディレイスタートを Di2、Do2 に割り当て、ディレイ時間を 15 分と設定する場合を例として、設定手順を説明します。

- ※ 各パラメータの詳細な設定については、各パラメータごと の設定方法を参照ください。
- システムメニュー (555 [トイ゙) を表示します。
- **2** Di2 機能選択 ("d. [2") を表示し、45("Y5") を設定します。
- 3 DO2 出力イベント種類設定 ("do2「") を表示し、 35("35") を設定します。
- アラーム ("ALN [h8")を表示します。
- **5** ALM1 ディレイ時間 ("d. 52") を表示し、15(" 15") を設定します。
- **6** ALM2 ディレイ時間単位 ("dL?U") を表示し、分 ("fl∑n") を設定します。
- **7** ます。 キーを押して、運転モードの PV/SV 表示に戻ります。

工場出荷値戻し機能

全てのパラメータ設定値を、工場出荷状態に戻すことができます。設定操作をやり直したい場合などに有効な機能です。

工場出荷値戻し機能の設定手順

工場出荷値戻しを実行するには下記の手順を守って操作を 行ってください。

- 1 パスワードセットアップ PAS Ch11("PRS [h l l") を表示します。
- **マ** "*PRS2*" を表示し、FEO2("*FE02*") を設定します。
- **7.** "PRS3" を表示し、FEO3("FE03") を設定します。
- 「Amaily and the state of the
- る 二半一を長押しして、("CL!") を表示させます。
- **7** シャーを押して "PRSS" を表示し、FEOO("FEOO") を設定します。
- 8 "PRSS"の設定が0000("DDDD")に戻れば出荷値戻しは完了です。

富士電機株式会社

本社 〒141-0032 東京都品川区大崎一丁目11番2号 (ゲートシティ大崎イーストタワー) http://www.fujielectric.co.jp 計測機器の技術相談窓口

TEL: 042-584-1506 FAX: 042-584-1513 受付時間: AM9:00~12:00 PM1:00~5:00 「月~金曜日(祝日を除く)、FAXでの受信は常時行っています」計測機器のホームページ: http://www.fujielectric.co.jp/products/instruments/